

**Версія ПЗ CommandCenter™ 4-го
покоління
: 10.32.3817-XXX**



JOHN DEERE

ПОСІБНИК ОПЕРАТОРА

CommandCenter™ 4-го покоління

OMPFP26785 ВИДАННЯ J5 (UKRAINIAN)

John Deere Ag Management Solutions

Впровадження

Передмова

ДЯКУЄМО за придбання продукції John Deere.

УВАЖНО ПРОЧИТАЙТЕ ЦЮ ІНСТРУКЦІЮ, щоб зрозуміти правильний порядок експлуатації та технічного обслуговування вашого виробу. Невиконання цієї вимоги може призвести до отримання травм або пошкодження обладнання. Ця інструкція та попереджувальні символи на вашому виробі також можуть бути доступні на інших мовах. Для замовлення зверніться за адресою www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeereotechinfo.com (C&F) або до свого дилера John Deere.

ЦЯ ІНСТРУКЦІЯ є невід'ємною частиною виробу і повинна залишатися з ним при його продажу.

ОДИНИЦІ ВИМІРЮВАННЯ в цьому посібнику наведені в метричній системі, а також указано їхні американські еквіваленти. Використовуйте тільки правильні запчастини й кріпильні елементи. Для метричних і дюймових кріпильних елементів можуть знадобитися відповідні метричні або дюймові гайкові ключі.

ПРАВУ Й ЛІВУ СТОРОНИ визначають, дивлячись вперед у напрямку руху виробу або знаряддя при русі вперед.

ЗАПИШІТЬ ІДЕНТИФІКАЦІЙНІ НОМЕРИ ВИРОБІВ (PIN) в розділі "Специфікація" або "Номери виробів". Правильно запишіть всі номери, які допоможуть у пошуку виробу в разі її крадіжки. Інформація про PIN-код станеться в нагоді під час замовлення запасних частин. Зберігайте ідентифікаційні номери в безпечному місці за межами виробу.

ГАРАНТІЯ надається в рамках програми підтримки John Deere для клієнтів, які здійснюють експлуатацію та технічне обслуговування обладнання, як це описано в цьому посібнику. Умови гарантії наведені в гарантійному сертифікаті або свідоцтві, яке ви маєте отримати під час покупки.

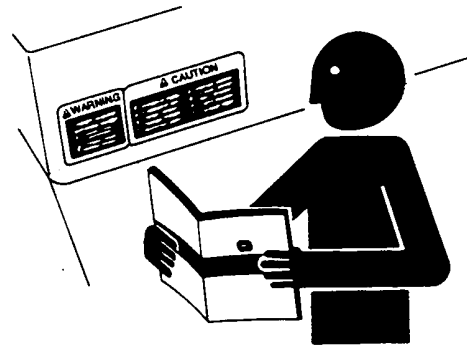
Компанія John Deere надає гарантійне обслуговування своєї продукції в разі виникнення дефектів протягом гарантійного періоду. В деяких випадках компанія John Deere також надає послуги з польового вдосконалення, часто безкоштовно для клієнта, навіть якщо продукт не покривається гарантією. У разі неналежної експлуатації

обладнання або зміни його початкових заводських технічних характеристик гарантійні зобов'язання скасовуються, а у внесенні поліпшень для роботи в польових умовах може бути відмовлено.

Якщо ви не є першим власником цього виробу, вам слід звернутися до місцевого дилера John Deere, щоб повідомити йому заводський номер цього виробу. Це допоможе компанії John Deere інформувати користувачів про вдосконалення продукції та щодо інших питань.

DX,IFC5E-UK-08SEP25

Компанія John Deere до ваших послуг



TS201—UN—15APR13

Задоволення клієнтів має велике значення для компанії John Deere.

Наші дилери надають вам оперативне й ефективне обслуговування та послуги з постачання запчастин.

- Технічне обслуговування та запчастини для підтримки вашого обладнання.
- Кваліфіковані спеціалісти з технічного обслуговування, а також інструменти для діагностики й ремонту, необхідні для обслуговування вашого обладнання.
- Доступні запчастини John Deere, послуги з ремонту та інформація для технічного обслуговування або ремонту. Для отримання додаткової інформації відвідайте deere.com або deere.ca.

DX,IFC,JDS-UK-30SEP25

Торгові марки

Торгові марки	
APEX™	Торгова марка компанії Deere & Company
ArcGIS™	Торгова марка компанії Esri
AutoPath™	Торгова марка компанії Deere & Company
AutoTrac™	Торгова марка компанії Deere & Company
BeeLine™	Торгова марка компанії Relish Technologies Ltd.
Bluetooth®	Торгова марка компанії Bluetooth SIG

Впровадження

CommandARM™	Торгова марка компанії Deere & Company
CommandCenter™	Торгова марка компанії Deere & Company
CommandQuad™	Торгова марка компанії Deere & Company
CommandPro™	Торгова марка компанії Deere & Company
e18™	Торгова марка компанії Deere & Company
e23™	Торгова марка компанії Deere & Company
Efficiency Manager™	Торгова марка компанії Deere & Company
Field Doc™	Торгова марка компанії Deere & Company
GreenSeeker®	Торгова марка Trimble Navigation Limited Corporation
GreenStar™	Торгова марка компанії Deere & Company
Hagie™	Торгова марка компанії Hagie Manufacturing
iGrade™	Торгова марка компанії Deere & Company
IMS™	Торгова марка компанії Deere & Company
iTEC™	Торгова марка компанії Deere & Company
IVT™	Торгова марка компанії Deere & Company
JDLINK™	Торгова марка компанії Deere & Company
PowerShift™	Торгова марка компанії Deere & Company
RowSense™	Торгова марка компанії Deere & Company
SeedStar™	Торгова марка компанії Deere & Company
See & Spray	Торгова марка компанії Deere & Company
Service ADVISOR™	Торгова марка компанії Deere & Company
StarFire™	Торгова марка компанії Deere & Company
StellarSupport™	Торгова марка компанії Deere & Company
Trimble®	Торгова марка компанії Trimble
Wi-Fi®	Торгова марка компанії Wi-Fi Alliance

ch177nn,1685609353995-UK-08JUN23

Центр технічної інформації John Deere

Функціональність виробу може бути не повністю представлена в даному документі внаслідок змін, внесених в виріб після його друку. Перед початком роботи ознайомтесь із останньою версією посібника з експлуатації. Щоб отримати копію, зверніться до дилера або відвідайте сайт techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F-UK-04AUG25

Завантаження оновлень програмного забезпечення

Переконайтесь, що на дисплеї встановлено останню версію програмного забезпечення. Оновлення програмного забезпечення доступні для завантаження за наступною адресою:

<https://my.deere.com/software-downloads/software-manager/>

CZ76372,000071E-UK-17JUN14

Посібник з експлуатації екрана

Посібник з експлуатації дисплея 4-го покоління доступний на дисплеї в програмі "Довідковий центр". Дивіться екранну довідку в розділі "Основні відомості про дисплей".

AL70325,00005A6-UK-07NOV19

Компоненти дисплея CommandCenter 4-го покоління

Дисплей CommandCenter 4-го покоління містить такі компоненти:

Назва відповідно до нормативних вимог

Процесор 4600 - багатофункційний контролер, інтегрований преміум-сервер (IPVS)

4200 процесор — багатофункційний контролер, інтегрований сервер середньої потужності (IMVS)

Процесор 4100 — багатофункційний контролер, інтегрований сервер (IAVS)

Зміст

Сторінка	Сторінка
Заходи безпеки	Нормативна інформація
Зверніть увагу на інформацію щодо заходів безпеки	Код дати виробництва
05-1	11-1
Розуміння сигнальних слів	Повідомлення Федеральної комісії зі зв'язку
05-1	11-2
Дотримуйтесь правил техніки безпеки	Євразійський економічний союз — ЄЕС
05-1	11-2
Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування	Євразійський економічний союз — ЄЕС
05-2	11-3
Правильно використовуйте сходинки та поручні	Євразійський економічний союз — ЕАС
05-2	11-5
Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами	Євразійський економічний союз — ЕАС
05-2	11-8
Правила експлуатації електронного дисплея	Євразійський економічний союз — ЕАС
05-3	11-11
Правила техніки безпеки під час використання систем навігації	Декларація відповідності нормам ЄС
05-3	11-14
Правильне використання ременя безпеки	Декларація відповідності нормам ЄС
05-4	11-15
Заборона підпускати людей до обладнання комбайна, що працює	Декларація відповідності нормам ЄС
05-4	11-16
Очищення датчиків рядків	Декларація відповідності нормам ЄС
05-4	11-17
Заходи безпеки при експлуатації трактора	Декларація відповідності нормам ЄС
05-5	11-18
Правила техніки безпеки під час використання систем автоматизації знаряддя	Декларація відповідності нормам ЄС
05-6	11-19
Уникайте впливу рідин під високим тиском	Декларація відповідності нормам ЄС
05-7	11-20
Прочитайте інструкцію з експлуатації для контролерів ISOBUS	Декларація відповідності UK (Великої Британії)
05-7	11-21
Не допускайте нещасних випадків, пов'язаних з наїздом при русі заднім ходом	Декларація відповідності UK (Великої Британії)
05-7	11-22
Запобігання ураженню електричним током і пожежам	Декларація відповідності UK (Великої Британії)
05-8	11-23
Уникнення ліній електропередач	Декларація відповідності UK (Великої Британії)
05-8	11-24
Знаки безпеки	Декларація відповідності UK (Великої Британії)
Попередження системи безпеки — виявлено систему AutoTrac	11-25
10-1	Декларація відповідності для Великобританії
Попередження системи безпеки — непрохідна межа	11-26
10-1	Декларація відповідності для Великобританії
Попередження системи безпеки — виявлено контролер шини ISOBUS	11-27
10-1	
Попередження системи безпеки — виявлено некоректну функцію ISO Auh	Основні відомості про дисплей
10-1	Екранна довідка
Попередження системи безпеки — конфігурація ISO Auh	15-1
10-2	CommandCenter 4-го покоління
Попередження системи безпеки — перезавантаження системи	15-1
10-2	Процесор CommandCenter 4-го покоління
Попередження системи безпеки — встановлення програмного забезпечення	15-1
10-2	Допоміжний монітор
Застереження системи безпеки — відкочування системи	15-2
10-2	Структура сторінки виконання
	15-3
	Центр станів
	15-3
	Екранні клавіші швидкого доступу
	15-3
	Меню
	15-4
	Активация базових функцій
	15-4
	Додаткові активації
	15-4
	Демонстраційна активація
	15-4
	Дисплей і звук
	Дисплей і звук
	20-1
	Яскравість
	20-1
	Звук
	20-1
	Декілька дисплеїв
	20-2
	Налаштування режиму з кількома дисплеями
	20-3
	Калібрування дисплея
	20-4

Продовження на наступній сторінці

Оригінальних інструкціях. Уся інформація, ілюстрації та технічні вимоги у цьому довіднику, які базуються на новітній інформації, доступні під час публікації. Зберігається право виконувати зміни в будь-який час без попередження.

Сторінка	Сторінка
Дата й час	
Дата й час	25-1
Зміна поточної дати	25-1
Зміна поточного часу	25-1
Мова й одиниці вимірювання	
Мова й одиниці вимірювання	30-1
Налаштування мови та одиниць вимірювання	30-1
Диспетчер програмного забезпечення	
Диспетчер ПЗ	35-1
Оновлення програмного забезпечення дисплея та блоку керування	35-1
Активації	35-4
Service ADVISOR Remote	
Service ADVISOR Remote	40-1
Перепрограмування машини	40-1
Пошук і усунення несправностей — перепрограмування	40-4
Користувачі й доступ	
Користувачі та доступ	45-1
Профілі користувачів	45-1
Групи доступу	45-1
Диспетчер макетів	
Диспетчер макетів	50-1
Наб. стор. виконання	50-1
Редагування наборів сторінок запуску	50-1
Панель швидкого доступу	50-2
Усі сторінки запуску	50-2
Додавання, редагування або створення дублікату сторінок запуску	50-3
Навігація сторінками виконання на головній сторінці	50-3
Диспетчер налаштувань	
Диспетчер налаштувань	55-1
Диспетчер обладнання	
Диспетчер обладнання	60-1
Профіль машини	60-1
Профіль знаряддя	60-1
Навігація AutoTrac	
Навігація AutoTrac	65-1
Ручне керування	65-1
Загальна інформація	65-1
Налаштування навігації	65-1
Попередження про поворот	65-1
Сигнали відстеження	65-2
Повідомлення про зміну робочої ширини	65-2
Розмітчені лінії	65-2
Спільний сигнал	65-2
Вибір навігаційного маршруту	65-2
Зміщення маршруту	65-3
Зсув кривих АВ	65-4
Налаштування світлодіодної панелі курсовказівника	65-4
Параметри криволінійного маршруту	65-5
Налаштування кільцевого маршруту	65-6
Відстань між проходами	65-6
Чутливість рульового управління	65-6
Налаштування навігаційного маршруту	65-7
Кероване захоплення лінії	65-7
Прямий маршрут	65-8
Quick Line	65-9
Навігація за прямим маршрутом	65-9
Криві АВ	65-9
Навігація по кривій АВ	65-10
Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод	65-10
Адаптивні криві	65-11
Навігація по адаптивній кривій	65-12
Запис прямолінійної ділянки в межах адаптивної кривої	65-12
Об'їзд перешкод	65-13
AutoPath	65-14
Налаштування системи AutoPath	65-17
Подробиці карти AutoPath	65-20
Круговий маршрут	65-20
Край кругового маршруту	65-21
Навігація за кільцевим маршрутом	65-21
Маршрут зафарбовування замкнутої області	65-21
Керівництво з маршруту зафарбовування замкнутої області	65-22
Набір марш.	65-22
Зміна маршруту	65-22
Кругова діаграма стану системи AutoTrac	65-22
Увімкнення системи AutoTrac	65-23
Вимкнення системи AutoTrac, якщо вона не використовується	65-23
Активация системи AutoTrac	65-24
Кнопка відновлення	65-24
Повторна активация системи AutoTrac під час наступного проходу	65-25
Деактивация та вимкнення системи	65-25
Мінімальна й максимальна швидкість	65-26
Повідомлення про деактивацию AutoTrac	65-27
Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна)	65-27
Оптимізація рульового управління	65-29
AutoTrac RowSense	65-32
Пошук та усунення несправностей	65-33
Система автоматизації розвороту AutoTrac	
Система автоматизації розвороту AutoTrac	70-1
Система автоматизації розвороту AutoTrac трактора	70-2
Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac	70-5
Система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача	70-6
Виявлення й усунення несправностей	70-8
Система синхронізації машини John Deere Machine Sync	
Система синхронізації машини John Deere Machine Sync	75-1
Сумісність системи синхронізації машини	75-3
Засоби керування системою синхронізації машини	75-4

Сторінка	Сторінка
Експлуатування системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведуча машина 75-6	Приховати центр діагностики 130-3
Експлуатація системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведена машина 75-7	Діагностичні коди несправностей 130-3
Поля та межі	Інформація від CAN-шини 130-3
Набори полів і меж 80-1	Інформація від CCD-шини 130-4
Керування клієнтами, фермами й полями 80-1	Значення для CAN-шини 130-4
Межі поля 80-2	Мережа 130-5
Межі поля 80-3	Інформація про шину Ethernet 130-5
Налаштування роботи, картографування й виставлення прапорців	Технічне обслуговування і калібрування
Налаштування роботи 85-1	Технічне обслуговування й калібрування 135-1
Загальні робочі дані 85-2	Сервісні перевірки 135-1
Підсумкові робочі дані 85-3	Інтервали обслуговування 135-1
Картографування 85-4	Калібрування 135-1
Індикатори 85-6	ISOBUS VT
Спільне використання	ISOBUS VT 140-1
Спільне використання 90-1	Приймач StarFire
Робочий монітор	GPS-приймач StarFire 145-1
Робочий монітор 95-1	Віддалене оновлення програмного забезпечення StarFire 145-1
Запис роботи 95-1	Відео
Холостий хід машини	Відео 150-1
Принцип роботи машини на холостому ходу 100-1	Тригери відео 150-1
Керування рядками	Налаштування бездротового підключення
Керування рядками 105-1	Налаштування бездротового підключення 155-1
Монітор машини	Дистанційний доступ до дисплея (RDA)
Монітор машини 110-1	Дистанційний доступ до дисплея 160-1
Управління перекриттям	Параметри COM-порту
Управління перекриттям 115-1	Параметри COM-порту 165-1
Ручне керування перекриттям 115-1	Налаштування елементів управління
Управління секціями	Налаштування елементів керування 170-1
Управління секціями 120-1	Технічне обслуговування й ремонт
Розширені налаштування 120-3	Очищення дисплея 175-1
Модуль стану секцій 120-3	Скидання до заводських даних 175-1
Параметри перекриття 120-4	Пошук та усунення несправностей
Налаштування робочих параметрів 120-5	Відновлення системи 180-1
Приклад налаштування операції попереднього висівання 120-5	Стався збій оновлення програмного забезпечення 180-1
Диспетчер файлів	Індивідуальні налаштування дисплея 180-3
Диспетчер файлів 125-1	
USB-накопичувач 125-5	
Створення знімків екрана 125-6	
Центр діагностики	
Діагностичний центр 130-1	
Діагностика системи 130-1	
Діагностування блока керування 130-1	
Діагностична інформація 130-2	

Заходи безпеки

Зверніть увагу на інформацію щодо заходів безпеки



T81389—UN—28JUN13

Це — попереджувальний символ. Коли ви бачите цей символ на вашій машині або в цій інструкції, пам'ятайте про можливість отримання травми.

Дотримуйтесь рекомендованих правил техніки безпеки та безпечних методів роботи.

DX,ALERT-UK-03OCT22

означає найбільш серйозні небезпеки. Попереджувальні знаки «НЕБЕЗПЕЧНО» або «ОБЕРЕЖНО» розташовані поруч з конкретними джерелами небезпеки. Загальні заходи безпеки вказані на попереджувальних знаках «УВАГА». Слово «УВАГА» також призначене для того, щоб привернути увагу до повідомлень про дотримання правил безпеки в цій інструкції.

DX,SIGNAL-UK-05OCT16

Дотримуйтесь правил техніки безпеки



TS201—UN—15APR13

Розуміння сигнальних слів



ПОПЕРЕДЖЕННЯ

УВАГА

TS187—UK—29APR17

НЕБЕЗПЕЧНО; Попереджувальне слово «НЕБЕЗПЕЧНО» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, призведе до смерті або серйозної травми.

ОБЕРЕЖНО; Попереджувальне слово «ОБЕРЕЖНО» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, може призвести до смерті або серйозної травми.

УВАГА; Попереджувальне слово «УВАГА» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, може призвести до травми легкого або середнього ступеню тяжкості. Слово «УВАГА» також може використовуватись для попередження про небезпечні методи роботи, пов'язані з випадками, які можуть призвести до травм.

Попереджувальні слова — НЕБЕЗПЕЧНО, ОБЕРЕЖНО або УВАГА — використовуються з попереджувальними символами. НЕБЕЗПЕЧНО

Уважно прочитайте всі повідомлення про дотримання правил безпеки в цій інструкції та на попереджувальних знаках на вашій машині. Підтримуйте попереджувальні знаки в гарному стані. Замініть відсутні або пошкоджені знаки безпеки. Переконайтеся в тому, що на компонентах нового обладнання та запчастинах є відповідні попереджувальні знаки. Запасні знаки безпеки можна придбати в свого дилера John Deere.

На деталях та компонентах, отриманих від постачальників, може міститися додаткова інформація щодо правил техніки безпеки, яка не вказана в цій інструкції з експлуатації.

Ознайомтеся з правильним порядком експлуатації машини та використання органів управління. Не дозволяйте експлуатувати машину особам, які не пройшли відповідного інструктажу.

Підтримуйте вашу машину у належному справному стані. Самовільні зміни машини можуть погіршити її функціональні характеристики та/або негативно вплинути на безпеку та строк служби машини.

Якщо у вас виникли питання щодо будь-якої частини цього посібника й вам потрібна допомога, зверніться до вашого дилера John Deere.

DX,READ-UK-01AUG22

Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування



TS218—UN—23AUG88

Вивчіть процедуру технічного обслуговування перед виконанням робіт. Тримайте робочу зону чистою та сухою.

Забороняється змащувати, обслуговувати або регулювати машину під час її руху. Не доторкайтеся руками, ногами та одягом до рухомих деталей. Виведіть із зачеплення всі елементи управління силовим приводом, щоб скинути тиск. Опустіть обладнання на землю. Заглушіть двигун. Вийміть ключ із замка запалювання. Дайте машині охолонути.

Забезпечте надійну опору для всіх елементів машини, які необхідно підняти для виконання технічного обслуговування.

Тримайте всі деталі у справному стані та правильно встановленими. Одразу усуньте всі пошкодження. Замініть зношені або зламані деталі. Видаліть всі накопичення мастила, оливи або забруднень.

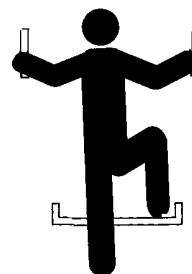
На самохідному обладнанні відключіть кабель заземлення акумуляторної батареї (-) перед виконанням регулювань електричної системи або зварювальних робіт на машині.

На причіпних знаряддях відключіть джгут проводів від трактора перед виконанням технічного обслуговування компонентів електричної системи або зварювальних робіт на машині.

Падіння при чистці або роботі на висоті може стати причиною серйозних травм. Використовуйте драбину або платформу, щоб легко дістатися будь-якого місця. Використовуйте надійні та безпечні опори для ніг та рук.

DX,SERV-UK-28FEB17

Правильно використовуйте сходинок та поручні



T133468—UN—15APR13

Щоб не допустити падіння, стійте до машини обличчям, коли заходите в неї та виходите з неї. Забезпечуйте 3-х точковий контакт зі сходинок, опорами для рук та поручнями.

Будьте дуже обережні, коли бруд, сніг або волога створюють слизькі умови. Очищуйте сходинок від мастила або оливи. Ніколи не стрибайте при виході з машини. Ніколи не сідайте в машину та не виходьте з неї під час руху.

DX,WW,MOUNT-UK-12OCT11

Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами



TS249—UN—23AUG88

Падіння під час монтажу або демонтажу електронних компонентів, встановлених на обладнанні, може призвести до серйозної травми. Використовуйте драбину або платформу, щоб легко дістатися до кожного місця монтажу. Використовуйте надійні та безпечні опори для ніг та рук. Забороняється виконувати монтаж або демонтаж компонентів в умовах високої вологості або обмерзання.

Встановлення або технічне обслуговування базової станції RTK на вежі або іншій високій конструкції повинен виконувати сертифікований монтажник.

При встановленні або технічному обслуговуванні щогли приймача глобальної системи позиціонування, що використовується на знарядді, використовуйте правильні методи підйому та носіть правильні засоби захисту. Щогла є важкою конструкцією. Потрібно дві людини, коли монтажні місця не доступні з землі або з сервісної платформи.

DX,WW,RECEIVER-UK-24AUG10

Правила експлуатації електронного дисплея

Електронні дисплеї — це пристрої, які допомагають оператору виконувати польові роботи, підвищують комфорт і забезпечують розваги. Дисплеї мають великий набір функцій, призначених для багатьох сфер застосування машини, і можуть використовуватися з іншими допоміжними пристроями, наприклад, портативними електронними пристроями.

Допоміжний пристрій — це будь-який пристрій, який не призначений для основного управління вашою машиною. Оператор завжди несе відповідальність за безпечну експлуатацію та управління машиною.

Заходи безпеки при експлуатації машини:

- Розташуйте дисплей відповідно до інструкцій з встановлення. Переконайтесь в тому, що пристрій надійно закріплений і не ускладнює огляд оператора або заважає роботі з органами управління машини.
- Не відволікайтесь на дисплей. Будьте уважні. Приділяйте увагу машині та довкіллю.
- Не змінюйте налаштування та не використовуйте функції, які вимагають тривалої роботи з елементами управління дисплеєм, під час руху машини. Зупиніть машину у безпечному місці та встановіть в положення стоянки перед виконанням таких операцій.
- Забороняється встановлювати високу гучність, коли вам не чути зовнішнього транспорту та транспортних засобів аварійних служб.

Для безпечної роботи певні функції дисплея можуть бути вимкнені, і стають доступні тільки коли рух машини обмежено та/або машина знаходиться в положення стоянки. Відключення цієї функції безпеки може розглядатися як порушення відповідного законодавства і може призвести до пошкоджень, серйозних травм або смерті.

Використовуйте доступні функції дисплея, тільки коли умови це дозволяють вам робити безпечно та згідно з наданими інструкціями. Завжди

дотримуйтесь правил безпечної їзди, державних або місцевих законів та правил дорожнього руху при використанні будь-якого допоміжного пристрою.

DX,ELEC,DISPLAY-UK-13JAN15

Правила техніки безпеки під час використання систем навігації

Не використовуйте системи навігації на дорогах. Завжди вимикайте (деактивуйте) системи навігації перед виїздом на дорогу. Не намагайтесь увімкнути (активувати) систему навігації під час руху по дорозі.

Система навігації призначена для того, щоб допомогти оператору більш ефективно виконувати польові роботи. Оператор завжди несе відповідальність за траєкторію руху й безпечну експлуатацію машини. Система навігації не може автоматично виявляти або запобігати зіткненням з перешкодами, машинами або іншими транспортними засобами.

Системи навігації включають у себе програми, які автоматизують керування машиною. До них належать зокрема функції AutoTrac, iTEC, автоматизація розвороту AutoTrac, навігація знаряддя AutoTrac (пасивна), AutoTrac Universal, контролер AutoTrac, AutoTrac RowSense і система синхронізації машини John Deere Machine Sync.

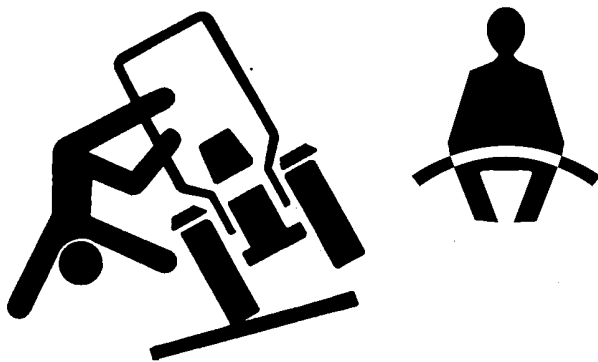
Щоб запобігти травмуванню оператора й сторонніх осіб:

- У жодному разі не залазьте та вилазьте з машини, яка рухається.
- Переконайтесь, що машину, знаряддя та навігаційну систему налаштовано належним чином.
 - У разі використання системи iTEC, автоматизації розвороту AutoTrac або навігації знаряддя AutoTrac (пасивної), перевірте, чи точно визначено межі.
 - Якщо використовується система синхронізації машини John Deere Machine Sync, перевірте калібрування вихідного положення веденої машини, щоб забезпечити достатню відстань між машинами.
- Будьте пильні та звертайте увагу на довколишні умови.
- За необхідності візьміть на себе керування кермом, щоб запобігти зіткненню на полі зі сторонніми особами, обладнанням або іншими перепонами.
- Зупиніть роботу, якщо недостатня видимість не дозволяє належним чином керувати машиною чи ідентифікувати людей або перешкоди на шляху машини.

- Під час вибору швидкості руху враховуйте польові умови, видимість і конфігурацію машини.

ch177nn,1660716404585-UK-23MAY24

Правильне використання ременя безпеки



TS1729—UN—24MAY13

Не допускайте травм або смертельних випадків внаслідок перекидання.

Цю машину оснащено складаною конструкцією для захисту від перекидання (ROPS).

ВИКОРИСТОВУЙТЕ ремінь безпеки під час експлуатації машини з ROPS.

- Візьміться за клямку ременя та розташуйте ремінь безпеки поперек тіла.
- Вставте клямку в замок. Переконайтесь, що почули клацання.
- Потягніть за клямку ременя безпеки, щоб переконатись у тому, що ремінь надійно зафіксовано.
- Зручно розташуйте ремінь безпеки поперек стегон.

Повністю замініть ремінь безпеки, якщо на кріпильних деталях, замку, ремені або натягувачі є ознаки пошкодження.

Перевіряйте ремінь безпеки та кріпильні деталі щонайменше раз на рік. Перевіряйте наявність ознак послаблення кріпильних елементів або пошкодження ременя, наприклад порізи, розсунення ниток, надмірний або незвичайний знос, зміна кольору або стирання. Для заміни слід використовувати лише запасні частини, які відповідають технічним характеристикам вашої машини.

DX,ROPS1-UK-22AUG13

Заборона підпускати людей до обладнання комбайна, що працює



ES 118 704

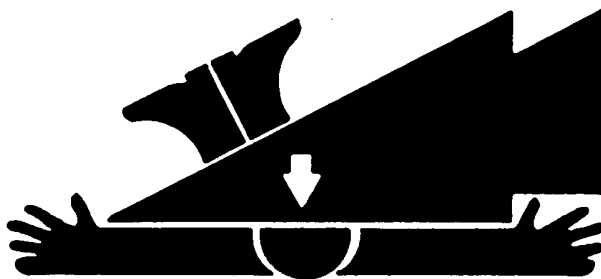
ES118704—UN—21MAR95

Ріжучий апарат, шнек, мотовило та подавальний валець неможливо повністю захистити кожухом через особливості їхнього функціонування. Під час роботи машини не допускайте людей до цих елементів, що рухаються. Перед технічним обслуговуванням або очищенням машини завжди вимикайте головне зчеплення, глушіть двигун та виймайте ключ із замка запалювання.

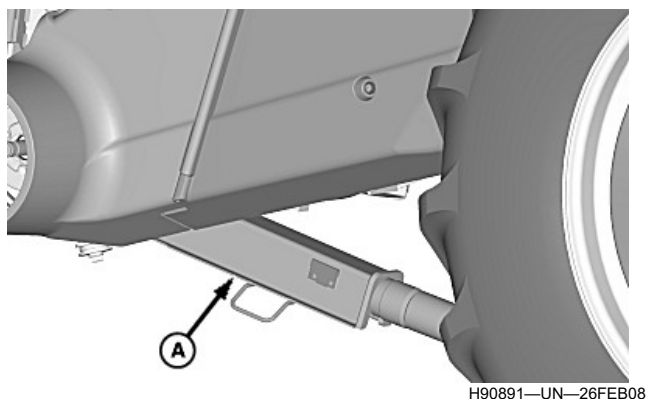
FX,CUT-UK-21DEC90

Очищення датчиків рядків

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози травмування. Вимкніть двигун, поставте машину на стоянкове гальмо та вийміть ключ із замка запалювання.



TS696—UN—21SEP89



A—Захисний стопор

Підніміть жатку та опустіть запобіжний фіксатор (A) на шток гідравлічного циліндру.

Датчики рядків необхідно перевіряти щоденно для визначення необхідності їх очищення. Якщо на датчиках накопичуються сторонні речовини, це може спричинити вільний рух та негативно вплинути на їхню ефективність. Для очищення датчиків рядків усуньте сторонні речовини з датчиків та прилеглих ділянок. Перевірте, чи можуть датчики рухатися вільно.

Щорічно перевіряйте наявність ознак надмірного зносу втулок та осей датчиків. За потреби замініть.

ch177nn,1687759031286-UK-26JUN23

Заходи безпеки при експлуатації трактора

Задля зменшення ризику нещасних випадків, дотримуйтесь цих простих правил техніки безпеки:

- Використовуйте трактор тільки для виконання робіт, для яких він призначений, наприклад, штовхання, волочіння, буксирування, приведення в дію та використання різного змінного обладнання, призначеного для виконання сільськогосподарських робіт.
- Оператори повинні бути здатними психічно та фізично зайняти робоче місце оператора і (або) працювати з блоками керування та машиною, дотримуючись правил техніки безпеки.
- У жодному разі не експлуатуйте машину, якщо ви не зосереджені, втомлені або погано почуваєтесь. Для належної експлуатації машини оператор повинен бути повністю зосередженим і сконцентрованим.
- Цей трактор не повинен використовуватися в якості транспортного засобу для відпочинку.
- Прочитайте цей документ перед експлуатацією трактора та дотримуйтесь всіх інструкцій з експлуатації та правил техніки безпеки, вказаних в інструкції та на тракторі.
- Дотримуйтесь інструкцій з експлуатації та

використання баласту, наведених в інструкції з експлуатації знарядь/навісного обладнання, наприклад для фронтальних навантажувачів.

- Дотримуйтесь наведених у посібнику оператора інструкцій щодо будь-якого встановленого або причепного обладнання або причепа. У випадку неможливості дотримання всіх інструкцій експлуатації комбінацій трактор-обладнання або трактор-причеп забороняється.
- Перед запуском двигуна або початком експлуатації переконайтеся у відсутності сторонніх осіб біля машини, підключеного додаткового обладнання та в робочій зоні.
- Тримайтеся на безпечній відстані від трьохточкового з'єднання та підйимальної зчипки (за наявності) під час керування ними.
- Не торкайтесь рухомих деталей руками, ногами та одягом.

Заходи безпеки при пересуванні

- Забороняється сідати в трактор або виходити з нього під час його руху.
- Перед експлуатацією транспортного засобу необхідно завершити всі необхідні курси підготовки.
- Не підпускайте дітей та сторонніх осіб до тракторів та всього обладнання.
- Їхати на тракторі можна тільки в дозволеному до використання сидінні John Deere, оснащеному ременем безпеки.
- Тримайте всі екрани/захисні кожухи на місці.
- Використовуйте відповідні візуальні та звукові сигнали при роботі на дорогах загального користування.
- Перед зупинкою перемістуйтеся до узбіччя.
- Зменшіть швидкість на поворотах, застосовуючи окремі гальма, або при роботі на небезпечних ділянках на пересіченій місцевості або крутих схилах.
- Високе розташування приєднаного додаткового обладнання сприяє погіршенню стійкості.
- При пересуванні по дорозі з'єднуйте педалі гальма.
- Виконуйте переривчасте гальмування при зупиненні на слизьких поверхнях.
- Регулярно очищуйте захисні крила та боковини (бризговики) за наявності. Перед їздом по дорогам загального користування необхідно очистити транспортний засіб від бруду.

Сидіння оператора, що підігрівається та вентиліюється

- Перегрітий обігрівач сидіння може призвести до опіків або пошкодити сидіння. Щоб зменшити ризик отримання опіків, будьте обережні в разі використання обігрівача сидіння протягом тривалого часу, особливо, якщо оператор не може

відчувати температурних змін або має високий больовий поріг. Не ставте на сидіння сторонні предмети, як-от ковдру, подушку, кришку й інші, що можуть призвести до перегрівання обігрівача сидіння.

Буксирування вантажів

- Будьте обережні при буксируванні важких вантажів та зупинці з ними. Гальмівний шлях збільшується зі збільшенням швидкості та маси вантажів, які буксируються, а також на схилах. Вантажі, які буксируються (оснащені гальмами або ні) і які занадто важкі для трактора або буксируються занадто швидко, можуть призвести до втрати керованості.
- Враховуйте повну масу обладнання та його навантаження.
- Під'єднуйте вантажі, які буксируються, тільки до дозволених до використання зчіпних пристроїв, щоб уникнути перекидання назад.

Паркування трактору та вихід з нього

- Перед виходом вимкніть SCV, від'єднайте механізми відбору потужності, зупиніть двигун, опустіть знаряддя/додаткове обладнання на землю, переведіть контрольні пристрої знаряддя/додаткового обладнання у нейтральне положення й надійно задійте механізми паркування, включно з блокіратором коробки передач і стоянковим гальмом. Також, якщо трактор залишається без нагляду, вийміть ключ із замка запалювання.
- Залишення трансмісії на передачі з заглушеним двигуном, НЕ запобігає переміщенню трактора.
- Забороняється підходити до механізму відбору потужності або знаряддю під час роботи.
- Перед виконанням технічного обслуговування машини дочекайтеся, поки рух всіх механізмів припиниться.

Типові нещасні випадки

Небезпечна експлуатація або неправильне використання трактора можуть призвести до нещасних випадків. Пам'ятайте про безпеки, пов'язані з роботою трактора.

Найбільш типові нещасні випадки, пов'язані з тракторами:

- Перекидання трактору
- Зіткнення з іншими транспортними засобами
- Неправильні процедури запуску
- Затягування в вали відбору потужності
- Падіння з трактора
- Роздавлювання або защемлення під час під'єднання до зчіпного пристрою

Правила техніки безпеки під час використання систем автоматизації знаряддя



PC13793—UN—25MAY11

Забороняється використання систем автоматизації знаряддя під час руху автомобільними шляхами. Завжди вимикайте (деактивуйте) системи автоматизації знаряддя перед виїздом на автомобільну дорогу. Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему автоматизації знаряддя під час руху автомобільною дорогою.

Система автоматизації знаряддя призначена для допомоги оператору для більш ефективного виконання операцій в польових умовах. Оператор завжди є відповідальним за маршрут руху машини.

Система автоматизації знаряддя містить усі засоби автоматизації роботи знаряддя. Серед таких засобів, проміж іншого, є iGrade та функція Активного керування знаряддя.

Щоб запобігти травмуванню оператора й сторонніх осіб:

- Перевіряйте належне налаштування машини, знарядь та систем автоматизації.
- Будьте пильні та звертайте увагу на довколишні умови.
- За потреби візьміть на себе керування машиною, щоб запобігти зіткненню на полі зі сторонніми особами, обладнанням або іншими перепонами.
- Зупиніть роботу, якщо недостатня видимість не дозволяє належним чином керувати машиною чи ідентифікувати людей або перешкоди на шляху машини.

ch177nn,1685614057170-UK-01JUN23

Уникайте впливу рідин під високим тиском



X9811—UN—23AUG88

Періодично перевіряйте гідравлічні шланги – не рідше одного разу на рік – на предмет витоків, перекручення, порізів, тріщин, стирання, здуття, корозії, оголеного дротяного обплетення або будь-яких інших ознак зносу чи пошкодження.

Одразу замініть зношені або пошкоджені шланги на дозволені до використання запчастини John Deere.

Рідина, що витікає під тиском, може проникнути в шкіру та спричинити серйозні травми.

Щоб уникнути цієї небезпеки, скиньте тиск перед від'єднанням гідравлічних чи інших магістралей. Затягуйте всі з'єднання перед подаванням тиску.

Для пошуку витоків використовуйте шматок картону. Захищайте руки і тіло від рідин під високим тиском.

Якщо трапився нещасний випадок, одразу зверніться до лікаря. Будь-які рідини, які потрапляють під шкіру, повинні хірургічно видалятися протягом декількох годин, або це може викликати гангрену. Лікарі, незнайомі з цим типом травм, мають звернутися до компетентного медичного центру. Цю інформацію також можна отримати на англійській мові в медичному відділі Deere & Company в м. Молін, штат Іллінойс, США, подзвонивши за номером 1-800-822-8262 або +1 309-748-5636.

DX,FLUID-UK-12OCT11

Прочитайте інструкцію з експлуатації для контролерів ISOBUS

На додаток до програм GreenStar, цей дисплей може використовуватися як пристрій відображення для будь-якого контролера ISOBUS, який відповідає стандарту ISO 11783. Дисплей передбачає можливість керування знаряддями ISOBUS. У цьому випадку інформація та функції управління на дисплеї надаються контролером ISOBUS і відносяться до компетенції виробника контролера ISOBUS.

Деякі з цих функцій можуть створювати небезпеку

для оператора або сторонніх осіб. Прочитайте інструкцію з експлуатації, яка поставляється виробником контролера ISOBUS, і перед використанням вивчіть усі повідомлення в інструкції та на контролері ISOBUS, що стосуються техніки безпеки.

ПРИМІТКА: ISOBUS відноситься до стандарту ISO 11783.

DX,WW,ISOBUS(T)-UK-04APR22

Не допускайте нещасних випадків, пов'язаних з наїздом при русі заднім ходом



PC10857XW—UN—15APR13

Перед початком руху машини переконайтесь в тому, що на шляху машини відсутні люди. Оберніться та подивіться прямо для кращої видимості. При русі заднім ходом в умовах обмеженої видимості або при наявності перешкод використовуйте помічника.

Не покладайтесь на камеру, щоб визначити наявність позаду машини людей або перешкод. Система може бути обмежена багатьма факторами, включаючи методи технічного обслуговування, кліматичні умови та робочий діапазон.

DX,AVOID,BACKOVER,ACCIDENTS-UK-30AUG10

Запобігання ураженню електричним током і пожежам



PC12631—UN—04JUN10

Акумуляторне обладнання або інші джерела електроенергії в разі короткого замикання створюють небезпеку ураження електричним струмом, формують іскри або дуги. Електричні короткі замикання можуть досягати температур, які достатньо високі, щоб викликати опіки у людей, а також запалити або розплавити загальні матеріали.

Щоб запобігти ураженню електричним струмом, отримання опіків або небезпеки потенційних пожеж, завжди від'єднуйте джерело живлення від акумулятора або іншого джерела електроенергії перед установкою та обслуговуванням:

- Зніміть затискач заземлення (негативна клема [-]) акумулятора.
- Від'єднайте та вийміть акумулятор.
- Вимкніть головний акумулятор або інше джерело живлення.
- Від'єднайте джерело живлення від обладнання.

Ознайомтесь з усіма місцевими нормами й правилами щодо встановлювання електрообладнання та дотримуйтесь їх.

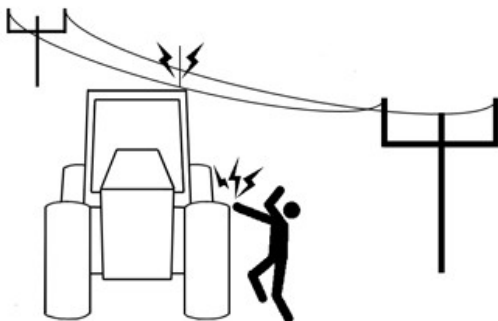
HC94949,0000488-UK-27JAN14

Антенна машини може бути достатньо високою, щоб стикатися з низько підвісними електричними кабелями. Небезпека отримання важкої травми від електричного струму:

- Під час експлуатації або транспортування машини слід триматися подалі від усіх електричних кабелів із низьким рівнем підвіски.

HC94949,0000488-UK-24JAN14

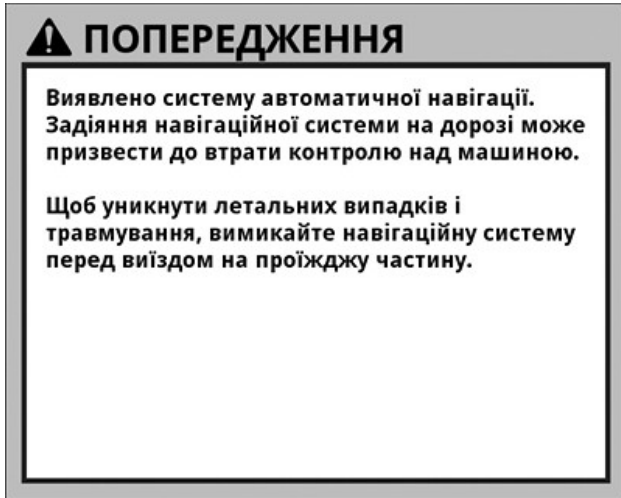
Уникнення ліній електропередач



PC13658—UN—08NOV11

Знаки безпеки

Попередження системи безпеки — виявлено систему AutoTrac

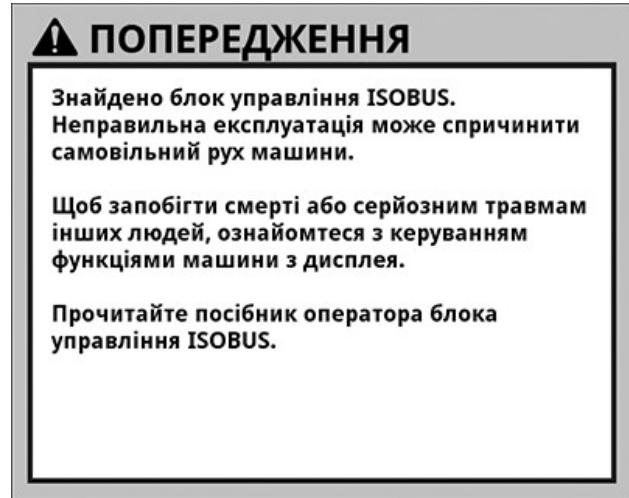


PC27620—UK—23APR20

Це повідомлення відображається під час пуску на машинах зі встановленою автоматичною навігаційною системою.

ch177nn,1685614175290-UK-01JUN23

Попередження системи безпеки — виявлено контролер шини ISOBUS

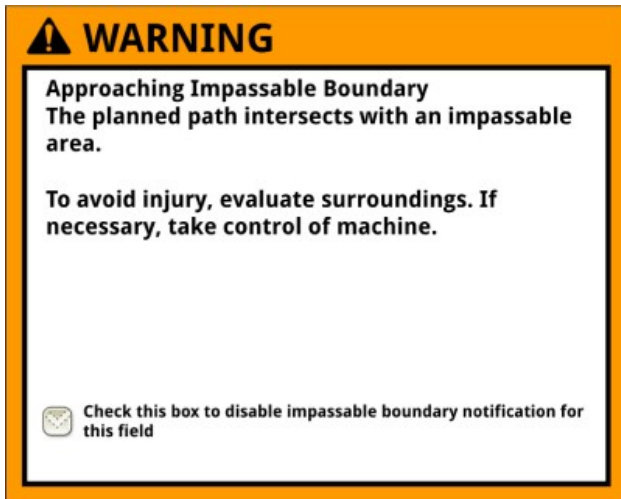


PC27622—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли система виявляє блок управління ISOBUS. Детальнішу інформацію див. посібники з експлуатації контролерів шини ISOBUS, які вказані в розділі "Заходи безпеки".

AL70325,0000563-UK-21OCT22

Попередження системи безпеки — непрохідна межа



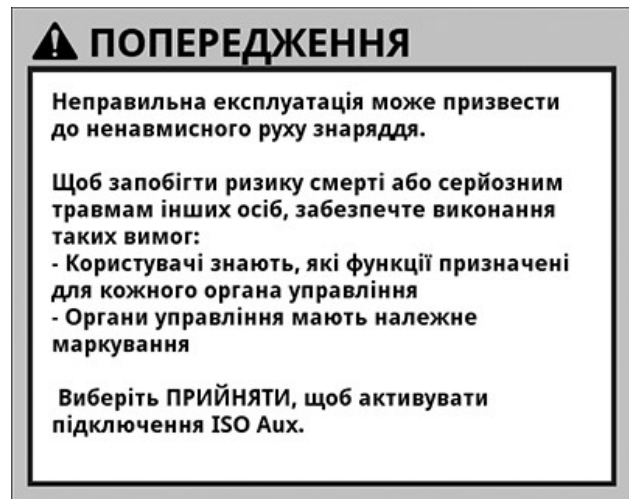
PC661534—UN—01FEB25

Система автоматизації розвороту AutoTrac

Це повідомлення з'являється, коли траєкторія руху машини перетинає непрохідну межу за умови активованої системи автоматизації розвороту AutoTrac.

ch177nn,1738560303121-UK-02FEB25

Попередження системи безпеки — виявлено некоректну функцію ISO Aux

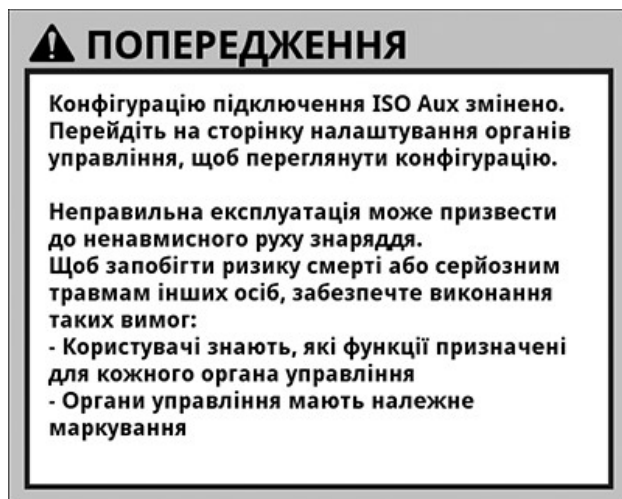


PC27623—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли оператор вмикає функцію ISO Aux.

AL70325,0000564-UK-21OCT22

Попередження системи безпеки — конфігурація ISO Aux

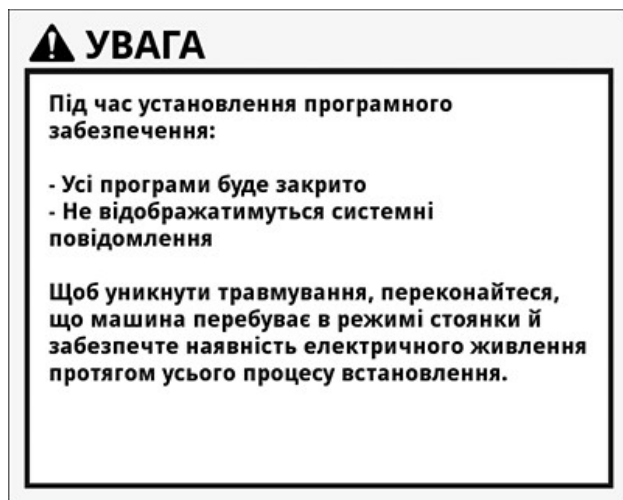


PC27624—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли система виявляє блок керування ISOBUS з функцією ISO Aux, або конфігурація керування функції ISO Aux була змінена під час роботи. Наприклад, був доданий новий вхідний сигнал від пристрою або додаткове знаряддя.

AL70325,0000565-UK-21OCT22

Попередження системи безпеки — встановлення програмного забезпечення

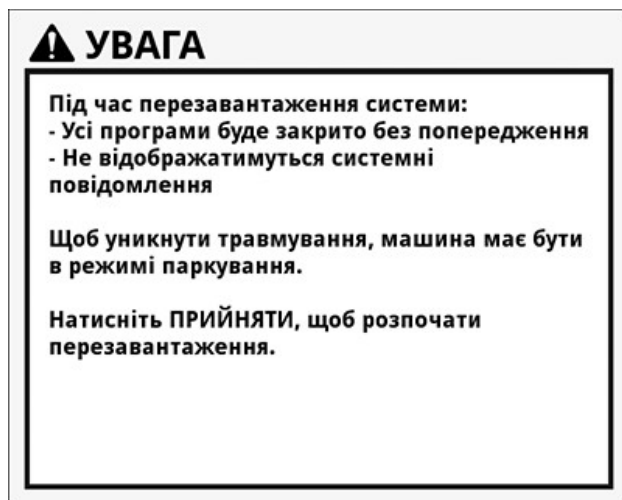


PC27626—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається на початку процедури встановлення програмного забезпечення.

AL70325,0000567-UK-21OCT22

Попередження системи безпеки — перезавантаження системи

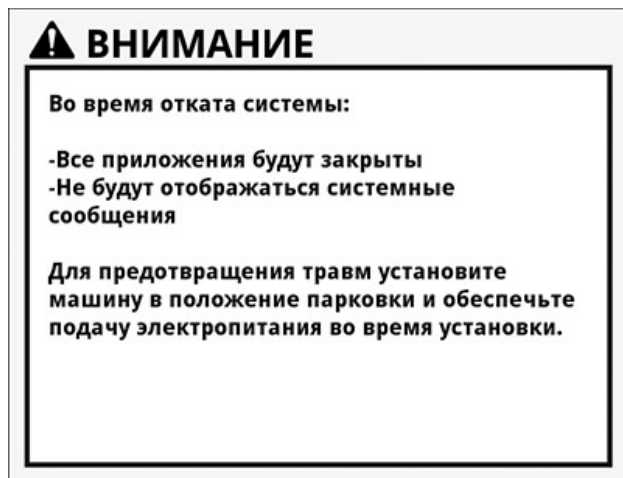


PC27625—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли дисплей стикається з помилкою, що потребує перезавантаження системи.

AL70325,0000566-UK-21OCT22

Застереження системи безпеки — відкочування системи



PC19763—UK—03MAY17

ПРИМІТКА: Функція відкочування системи для версій 10.5.230-89 та пізніших недоступна. У попередніх версіях програмного забезпечення це повідомлення не відображалося кхмерською й українською.

Це повідомлення відображається на початку процедури відкочування системи.

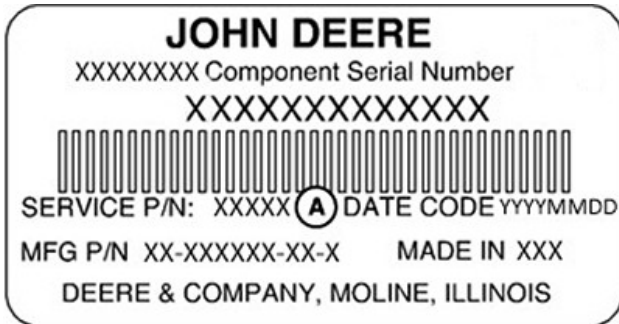
HC94949,00003A9-UK-25APR17

Нормативна інформація

Код дати виробництва

Код дати на етикетці виробу зображено за допомогою одного з наступних методів:

Метод 1



PC28833—UN—11OCT22

Метод етикетки продукту 1



PC25149—UN—20DEC17

Метод коду дати 1

- A—Код дати (дата виробництва)
- B—Рік виготовлення
- C—Місяць виготовлення
- D—День виготовлення

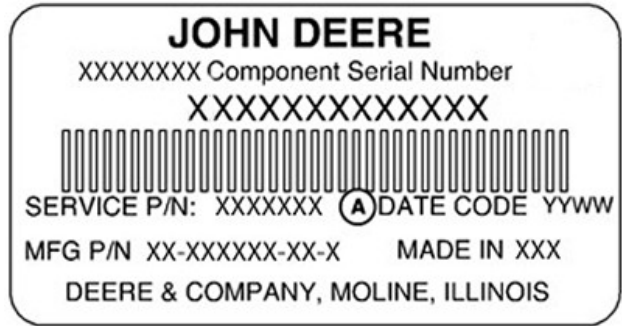
Використовуйте код дати (A) на етикетці виробу для визначення дати виробництва. «PPPP» (B) вказує на рік виготовлення; «MM» (C) вказує на місяць виготовлення; "ДД" (D) вказує на день виготовлення.

ПРИМІТКА: Номер місяця виготовлення може бути в діапазоні від 01 до 12.

Номер доби виготовлення може бути в діапазоні від 01 до 31.

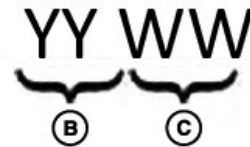
Код дати		
PPPP	Рік виготовлення	Приклад: 2011, 2012, 2013...
MM	Номер місяця для року виготовлення	Приклад: 01, 02, 03...12
ДД	Номер дня для місяця виготовлення	Приклад: 01, 02, 03...31

Метод 2



PC28834—UN—11OCT22

Метод етикетки продукту 2



PC26494—UN—08NOV18

Метод коду дати 2

- A—Код дати (дата виробництва)
- B—Рік виготовлення
- C—Тиждень виготовлення

Використовуйте код дати (A) на етикетці виробу для визначення дати виробництва. «PP» (B) вказує на рік виготовлення; «ТТ» (C) вказує тиждень виготовлення.

ПРИМІТКА: Номер тижня виробництва знаходиться в діапазоні 01 - 52.

Код дати		
PP	Рік виготовлення	Приклад: 11, 12, 13....
ТТ	Номер тижня для року виробництва	Приклад: 01, 02, 03...52

AL70325,000052D-UK-11OCT22

Повідомлення Федеральної комісії зі зв'язку

Монітор John Deere™ з діагоналлю 10,4 дюймів та процесор 4600

Ці пристрої слід використовувати у такому вигляді, як їх постачає John Deere Ag Management Solutions. Будь-які зміни або модифікації, внесені в ці пристрої без попереднього письмового дозволу John Deere Ag Management Solutions, можуть призвести до скасування повноважень користувача стосовно експлуатації цих пристроїв.

Цей пристрій відповідає частині 15 правил FCC. Під час експлуатації повинні виконуватися наступні дві умови:

- (1) Цей пристрій не повинен викликати шкідливих перешкод.
- (2) Цей пристрій має приймати будь-які перешкоди, в тому числі перешкоди, які можуть спричинити збій в роботі пристрою.

Це обладнання пройшло випробування, якими було підтверджено його відповідність вимогам до цифрових пристроїв класу В згідно з частиною 15 правил Федеральної комісії зі зв'язку. Дані обмеження призначені для забезпечення належного

захисту від шкідливих перешкод при встановленні обладнання у житлових приміщеннях. Це обладнання генерує, використовує і може випромінювати радіочастотну енергію, і якщо його встановлення і використання не здійснюватиметься відповідно до інструкцій, може створювати шкідливі перешкоди для радіозв'язку. Проте не надається жодних гарантій щодо відсутності перешкод при тому або іншому конкретному установленні. Якщо це обладнання створює перешкоди радіо або телевізійному прийому, що можна визначити шляхом вмикання і вимикання обладнання, користувач може спробувати усунути перешкоди, скориставшись одним або декількома з наведених нижче заходів:

- Переорієнтація або переміщення приймальної антени.
- Збільшення відстані між обладнанням і приймачем.
- Підключення обладнання до розетки в ланцюгу, відмінного від того, до якого підключений приймач.
- Зверніться до дилера або кваліфікованого техника з радіо- та телевізійного обладнання.

AL70325,00006A3-UK-03AUG21

Євразійський економічний союз — ЄЕС

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

Manufacturer: Deere & Company
Moline, Illinois U.S.A

Model: Data Processing Unit 4600 Premium Processor, Model GUPS
Made in USA

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Belye Stolbi micro district, vladenye
"Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



PC25151—UN—20DEC17

Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов Евразийского экономического союза (ЕАЭС)

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Модель: блок обработки данных 4600 Premium Processor, модель GUPS
Сделано в США.

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза (ЕАЭС):
Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес:
142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение
"Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



PC25152—UN—20DEC17
AL70325,0000518-UK-15NOV18

Євразійський економічний союз — ЄЕС

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

Manufacturer: Deere & Company
Moline, Illinois U.S.A

Model: John Deere 10.4 inch Monitor, Model G410
Made in Mexico

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro district, vladenye
"Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

**Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов
Евразийского экономического союза (ЕАЭС)**

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Модель: дисплей 10.4 товарный знак John Deere, модель G410
Сделано в Мексике.

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза (ЕАЭС):
Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес:
142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение
"Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Євразійський економічний союз — ЕАС

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5/G5Plus Processor

Model: G5CS

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305,
Parque Industrial Ferropuertos Torreon, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



Процесор G5/G5^{Plus} ЕАС англійською

PC29166—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Процессор G5/G5Plus

Модель: G5CS

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG–Torreon) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Процесор G5/G5^{Plus} ЕАС російською

PC29172—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5/G5Plus Процессоры

Үлгі: G5CS

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



Євразійський економічний союз — ЕАС

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5 Display

Model: G510

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305,
Parque Industrial Ferropuertos Torreon, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



Дисплей G5 ЕАС англійською

PC29167—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Дисплей G5

Модель: G510

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Дисплей G5 EAC російською

PC29173—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5 дисплейі

Үлгі: G510

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



Євразійський економічний союз — ЕАС

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5Plus Display

Model: G512

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305,
Parque Industrial Ferropuertos Torreon, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



G5Дисплей ^{Plus} ЕАС англійською

PC29168—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Дисплей G5Plus

Модель: G512

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreón) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Torreón, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



G5Дисплей ^{Plus} ЕАС російською

PC29174—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5Plus Дисплейі

Үлгі: G512

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



PC29179—UN—31JUL23
cl47125,1690812064630-UK-31JUL23

Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

Назва продукту: Дисплей John Deere серій 4100, 4200

Моделі: GUVS, GUMS

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Директива з електромагнітної сумісності	2014/30/ЄС	Додаток II до директиви

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:
EN ISO 14982:2009

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG
Служба підтримки
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 12 квітня 2021 р.

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, США

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Посада: Менеджер із доставки електронного обладнання



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751441597202-UK-02JUL25

Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

Назва продукту: Процесор 4600

Моделі: 4600, 4600 Premium Server, GUPS

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Директива з електромагнітної сумісності	Електромагнітна сумісність 2014/30/ЄС	Додаток II до директиви

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982:2009

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG
Служба підтримки
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 12 квітня 2021 р.

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс,
61265

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Посада: Менеджер із доставки електронного
обладнання



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751446934502-UK-02JUL25

Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

Назва продукту: Монітор John Deere діагоналю 8,4 дюйма

Моделі: Монітор John Deere діагоналю 8,4 дюйма, кольоровий монітор F9 John Deere діагоналю 8,4 дюйма, G408

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Директива з електромагнітної сумісності	2014/30/ЄС	Додаток II до директиви

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982:2009

EN 13309: 2010-07

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG
Служба підтримки
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 12 квітня 2021 р.

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс,
61265

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Посада: Менеджер із доставки електронного
обладнання



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751447098524-UK-02JUL25

Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

Назва продукту: Монітор John Deere 10,4 дюйма

Моделі: дисплей діагоналлю 10,4 дюйма, дисплей JD діагоналлю 10,4 дюйма (монітор), G410

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Директива з електромагнітної сумісності	2014/30/ЄС	Додаток II до директиви

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982:2009

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG
Служба підтримки
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 12 квітня 2021 р.

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс,
61265

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Посада: Менеджер із доставки електронного
обладнання



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751447261781-UK-02JUL25

Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

Назва продукту: Процесор G5/G5^{Plus}

Моделі: G5CS

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Директива з електромагнітної сумісності	2014/30/ЄС	Додаток II до директиви
Обмеження вмісту шкідливих речовин	2011/65/ЄС	Стаття 7 Директиви

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN 55032
EN 55024
EN55035
EN ISO 14982

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG
Служба підтримки
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова

Дата підписання декларації: 28 листопада 2022 р.

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс,
61265

Ім'я та прізвище: Ерік Рейнс

Посада: Головний інженер з електронного обладнання



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751460675034-UK-02JUL25

Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

Назва продукту: Дисплей G5

Моделі: G510

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Обмеження вмісту шкідливих речовин	2011/65/ЄС	Стаття 7 Директиви
Директива з електромагнітної сумісності	2014/30/EU	Додаток II до директиви

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG
Служба підтримки
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова

Дата підписання декларації: 28 листопада 2022 р.

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс,
61265

Ім'я та прізвище: Ерік Рейнс

Посада: Головний інженер з електронного обладнання



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663196089-UK-01DEC22

Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

Назва продукту: Дисплей G5^{Plus}

Моделі: G512

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Обмеження вмісту шкідливих речовин	2011/65/ЄС	Стаття 7 Директиви
Директива з електромагнітної сумісності	2014/30/EU	Додаток II до директиви

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG
Служба підтримки
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова

Дата підписання декларації: 28 листопада 2022 р.

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс,
61265

Ім'я та прізвище: Ерік Рейнс

Посада: Головний інженер з електронного обладнання



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663208606-UK-01DEC22

Декларація відповідності UK (Великої Британії)

Deere & Company
Moline, Illinois, U.S.A.

Цей документ засвідчує, що:

Виріб: Дисплей John Deere серій 4100, 4200

Моделі: GUVS, GUMS

відповідає(ють) всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче нормативних документів Великої Британії:

РЕГУЛЮВАННЯ	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Регламент з електромагнітної сумісності	S.I. 2016 / 1091	Розділ 2, модуль А

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982:2009

EN55032

Ім'я та адреса особи, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar (Langar)
Nottinghamshire
NG13 9HT
Велика Британія
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 13 квітня 2021 р.

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, США

Посада: Менеджер із доставки електронного обладнання

Імпортёр сільськогосподарської техніки: John Deere Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Велика Британія

Імпортёр продукції для лісового господарства: John Deere Forestry Ltd — Carlisle Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Велика Британія

Імпортёр продукції будівельного сектора: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X,1751448090041-UK-02JUL25

Декларація відповідності UK (Великої Британії)

Deere & Company
Moline, Illinois, U.S.A.

Цей документ засвідчує, що:

Виріб: Процесор 4600

Моделі: 4600, 4600 Premium Server, GUPS

відповідає(ють) всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче нормативних документів Великої Британії:

РЕГУЛЮВАННЯ	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Регламент з електромагнітної сумісності	S.I. 2016 / 1091	Розділ 2, модуль А

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:
EN ISO 14982:2009

Ім'я та адреса особи, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere Ltd.
Harby Road
Лангар (Langar)
Nottinghamshire
NG13 9HT
Велика Британія
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 13 квітня 2021 р.

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, США

Посада: Менеджер із доставки електронного обладнання

Імпортёр сільськогосподарської техніки: John Deere Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Велика Британія

Імпортёр продукції для лісового господарства: John Deere Forestry Ltd — Carlisle Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Велика Британія

Імпортёр продукції будівельного сектора: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X.1751448196363-UK-02JUL25

Декларація відповідності UK (Великої Британії)

Deere & Company
Moline, Illinois, U.S.A.

Цей документ засвідчує, що:

Виріб: Монітор John Deere діагоналю 8,4 дюйма

Моделі: Монітор John Deere діагоналю 8,4 дюйма, кольоровий монітор F9 John Deere діагоналю 8,4 дюйма, G408

відповідає(ють) всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче нормативних документів Великої Британії:

РЕГУЛЮВАННЯ	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Регламент з електромагнітної сумісності	S.I. 2016 / 1091	Розділ 2, модуль А

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982: 2009

EN 13309: 2010-07

Ім'я та адреса особи, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar (Langar)
Nottinghamshire
NG13 9HT
Велика Британія
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 12 квітня 2021 р.

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, 61265

Посада: Менеджер із доставки електронного обладнання

Імпортёр сільськогосподарської техніки: John Deere Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Велика Британія

Імпортёр продукції для лісового господарства: John Deere Forestry Ltd — Carlisle Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Велика Британія

Імпортёр продукції будівельного сектора: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X,1751448296271-UK-02JUL25

Декларація відповідності UK (Великої Британії)

Deere & Company
Moline, Illinois, U.S.A.

Цей документ засвідчує, що:

Виріб: Монітор John Deere діагоналю 10,4 дюйма

Моделі: дисплей діагоналю 10,4 дюйма, дисплей JD діагоналю 10,4 дюйма (монітор), G410

відповідає(ють) всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче нормативних документів Великої Британії:

РЕГУЛЮВАННЯ	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Регламент з електромагнітної сумісності	S.I. 2016 / 1091	Розділ 2, модуль А

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:
EN ISO 14982:2009

Ім'я та адреса особи, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar (Langar)
Nottinghamshire
NG13 9HT
Велика Британія
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 15 квітня 2021 р.

Ім'я та прізвище: Скотт Торгерсон

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, США

Посада: Менеджер із доставки електронного обладнання

Імпортёр сільськогосподарської техніки: John Deere Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Велика Британія

Імпортёр продукції для лісового господарства: John Deere Forestry Ltd — Carlisle Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Велика Британія

Імпортёр продукції будівельного сектора: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X,1751450330329-UK-02JUL25

Декларація відповідності UK (Великої Британії)

Deere & Company
Moline, Illinois, U.S.A.

Цей документ засвідчує, що:

Виріб: Процесор G5/G5^{Plus}

Моделі: G5CS

відповідає(ють) всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче нормативних документів Великобританії:

РЕГУЛЮВАННЯ	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Регламент з електромагнітної сумісності	S.I. 2016 / 1091	Розділ 2, модуль А
Правила обмежень щодо використання певних небезпечних речовин в електричному й електронному обладнанні	S.I. 2012 / 3032	Частина 2, розділ 12

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Ім'я та адреса особи, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere Ltd.
Harby Road
Лангар (Langar)
Nottinghamshire
NG13 9HT
Велика Британія
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 28 листопада 2022 р.

Ім'я та прізвище: Ерік Рейнс

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, 61265 **Посада:** Інженер із електронного обладнання

Імпортёр сільськогосподарської техніки: John Deere Ltd, Харбі Роуд, Лангар, Ноттінгемшир, NG13 9HT, Великобританія

Імпортёр продукції для лісового господарства: John Deere Forestry Ltd, промислова зона аеропорту Карлайл, Карлайл, Камбрія, CA6 4NW, Великобританія

Імпортёр продукції будівельного сектора: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1751554708149-UK-03JUL25

Декларація відповідності для Великобританії

Deere & Company
Moline, Illinois, U.S.A.

Цей документ засвідчує, що:

Продукт: Дисплей G5

Моделі: G510

відповідає(ють) всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче нормативних документів Великобританії:

РЕГУЛЮВАННЯ	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Регламент з електромагнітної сумісності	S.I. 2016/1091	Розділ 2, модуль А
Правила обмежень щодо використання певних небезпечних речовин в електричному й електронному обладнанні	S.I. 2012/3032	Частина 2, розділ 12

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN55032
EN55024
EN55035
EN ISO 14982

Ім'я й адреса особи, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere Ltd.
Harby Road
Лангар (Langar)
Nottinghamshire
NG13 9HT
Велика Британія
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 28 листопада 2022 р.

Ім'я та прізвище: Ерік Рейнс

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, 61265 **Посада:** Інженер із електронного обладнання

Імпортёр сільськогосподарської техніки: John Deere Ltd, Харбі Роуд, Лангар, Ноттінгемшир, NG13 9HT, Великобританія

Імпортёр продукції для лісового господарства: John Deere Forestry Ltd, промислова зона аеропорту Карлайл, Карлайл, Камбрія, CA6 4NW, Великобританія

Імпортёр продукції будівельного сектора: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1669663251172-UK-01DEC22

Декларація відповідності для Великобританії

Deere & Company
Moline, Illinois, U.S.A.

Цей документ засвідчує, що:

Продукт: Дисплей G5^{Plus}

Моделі: G512

відповідає(ють) всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче нормативних документів Великобританії:

РЕГУЛЮВАННЯ	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ
Регламент з електромагнітної сумісності	S.I. 2016/1091	Розділ 2, модуль А
Правила обмежень щодо використання певних небезпечних речовин в електричному й електронному обладнанні	S.I. 2012/3032	Частина 2, розділ 12

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Ім'я й адреса особи, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere Ltd.
Harby Road
Лангар (Langar)
Nottinghamshire
NG13 9HT
Велика Британія
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

Місце підписання декларації: Урбандейл, Айова, США

Дата підписання декларації: 28 листопада 2022 р.

Ім'я та прізвище: Ерік Рейнс

Виробничий комплекс: Deere & Company, Молін, Іллінойс, 61265 **Посада:** Інженер із електронного обладнання

Імпортёр сільськогосподарської техніки: John Deere Ltd, Харбі Роуд, Лангар, Ноттінгемшир, NG13 9HT, Великобританія

Імпортёр продукції для лісового господарства: John Deere Forestry Ltd, промислова зона аеропорту Карлайл, Карлайл, Камбрія, CA6 4NW, Великобританія

Імпортёр продукції будівельного сектора: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1669663290093-UK-01DEC22

Основні відомості про дисплей

Екранна довідка



PC15300—UN—19MAR13

Програма довідкового центру та інформаційна кнопка

Довідковий центр є додатком до паперової інструкції з експлуатації. Прочитайте інструкції з експлуатації перед початком роботи.

Перехід до довідкового центру

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму «Довідковий центр».

DX,PC,INTRO,HELP-UK-17DEC15

CommandCenter 4-го покоління

Дисплей John Deere Generation 4 CommandCenter спроектовано таким чином, щоб забезпечити максимальну продуктивність і зручність користування. Єдина система програмного забезпечення забезпечує уніфікований інтерфейс, а варіанти обладнання дають змогу вибирати функціонал у різних цінових категоріях. Дисплей CommandCenter підключено до CommandARM. Доступні 7-, 8,4- 10-дюймові дисплеї.

ПРИМІТКА: Програмне забезпечення

CommandCenter Generation 4 є на процесорі, а не в самому дисплеї.

4100 CommandCenter (7 дюймів)



PC17356—UN—03DEC13

CommandCenter 4100

- Модулі сторінок запуску ідентичні аналогічним модулям дисплея з діагоналлю 10 дюймів
- Для доступу до екранних клавіш необхідно розгорнути панель екранних клавіш.

4200 CommandCenter (8,4 дюймів) і 4600 CommandCenter (10 дюймів)



PC17355—UN—03DEC13

4200 і 4600 CommandCenter

- У рядку заголовка відображається сторінка виконання, яка зараз переглядається
- На великій панелі «Центру стану» доступно більше інформації
- Функціональні клавіші швидкого доступу завжди видимі.

ch177nn,1685614419187-UK-01JUN23

Процесор CommandCenter 4-го покоління

Програмне забезпечення CommandCenter 4-го покоління запускається на процесорі, не інтегрованому в дисплей.

ПРИМІТКА: Для кожного процесора наведено максимальні характеристики. Залежно від конфігурації машини деякі функції можуть бути недоступні.



Процесор 4100 і 4200

PC25546—UN—19APR18



Процесор 4600

PC25545—UN—19APR18

Процесори 4100 і 4200

- 1 вхід відеокамери
- 1 USB-вхід
- 1 вихід дисплея

Процесор 4600

- 4 входи відеокамери
- 4 USB-входи
- 2 виходи дисплея
- Можливість розширення функціоналу для інших сфер застосування в майбутньому

ch177nn,1685614419134-UK-01JUN23

Допоміжний монітор



Кнопка "Змінити"

PC28687—UN—25AUG22

ПРИМІТКА: Допоміжний монітор підтримується тільки на дисплеї 4600 CommandCenter і на універсальному дисплеї 4640.

Допоміжний монітор — додатковий дисплей, що використовується для відображення другої активної сторінки запуску.

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози травмування. Переконайтеся, що машина перебуває в стоянковому режимі й забезпечте наявність електричного живлення протягом усього процесу інсталяції. Під час перезавантаження на екрані з'являється таке повідомлення:

Всі програми припиняють роботу.

Жодні системні повідомлення не відображаються.

ПРИМІТКА: Завершіть будь-яку виконувану в поточний момент операцію, перш ніж установлювати або від'єднувати додатковий дисплей.

Після приєднання або від'єднання додаткового дисплея систему необхідно перезавантажити.

ПРИМІТКА: Допоміжний монітор не підтримує одночасний перегляд двох сторінок виконання з одного блоку керування.

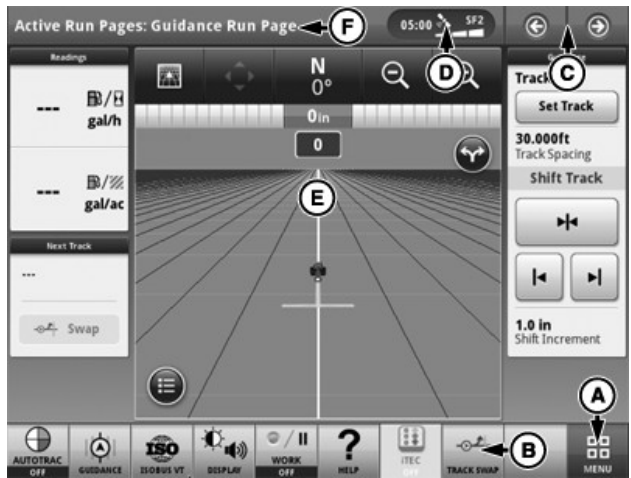
Натисніть кнопку змінювання, щоб передати активну сторінку виконання на додатковий дисплей. Усі функції, доступні на переданій сторінці запуску, залишаються активними на допоміжному дисплеї. Наступна сторінка виконання в активному наборі відобразиться на основному дисплеї.

Можливість прокручувати сторінки запуску залишається доступною на основному дисплеї; проте сторінка, переміщена на додатковий дисплей, виключається з прокручування.

Знову натисніть кнопку "Змінити", щоб поміняти місцями активні сторінки запуску між дисплеями.

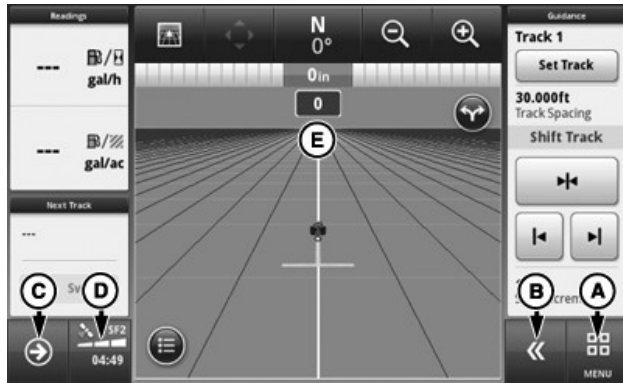
ch177nn,1685614447116-UK-28JUN23

Структура сторінки виконання



PC17353—UN—03DEC13

Сторінка виконання 8,4-дюймового (4200) і 10-дюймового (4600) дисплея



PC17354—UN—03DEC13

Сторінка виконання 7-дюймового (4100) дисплея

- A—Меню
- B—Екранні клавіші швидкого доступу
- C—Екранні клавіші наступної або попередньої сторінки виконання
- D—Центр станів
- E—Сторінка виконання
- F—Вибір рядка заголовка/сторінки виконання

Меню (Меню) (A) містить перелік всіх програм, встановлених на дисплеї та машині.

Екранні клавіші швидкого доступу (B) забезпечують швидкий доступ до програм і функцій, які часто використовуються. На 7-дюймовому дисплеї натисніть кнопку розширення, щоб відобразити екранні клавіші швидкого доступу.

Кнопки наступної сторінки виконання й попередньої сторінки виконання (C) призначені для переходу між сторінками виконання.

Виберіть зону (D), щоб відобразити **«Центр стану»**. Вказується важлива інформація для функцій дисплея, наприклад, потужність GPS-сигналу та доступна пам'ять для зберігання даних.

Сторінка виконання (E) налаштовується за допомогою диспетчера макетів.

На 8,4- і 10-дюймовому дисплеї натисніть **рядок заголовка (F)** для відображення сторінки **вибирання сторінки виконання**. Виберіть потрібну сторінку виконання з переліку доступних сторінок.

(Інформація про виконання сторінки запуску наведена в диспетчері макетів).

DX,PC,INTRO,RUNPAGE-UK-30APR18

Центр станів



PC17275—UN—13AUG13

- A—Центр станів 8,4 і 10-дюймового дисплея
- B—Центр станів 7-дюймового дисплея

У центрі станів відображається така важлива інформація про функції дисплея, як-от рівень GPS-сигналу та сповіщення. Центр станів розташований у рядку заголовка 8,4 і 10-дюймового дисплея і в нижньому лівому куті 7-дюймового дисплея.

Виберіть центр станів, щоб відобразити додаткову інформацію у розкритому вікні. В розширеному «Центр стану» є швидкий доступ до повідомлень та налаштувань.

ПРИМІТКА: В «Центрі стану» завжди відображаються дата та час і накопичувач даних.

Додаткова інформація відображається, залежно від конфігурації машини та сповіщень.

DX,PC,INTRO,STATUS-UK-23APR18

Екранні клавіші швидкого доступу



PC17276—UN—13AUG13

- A—Екранні клавіші швидкого доступу

Функціональні клавіші (A) швидкого доступу дозволяють вивести інформацію про стан і забезпечують швидкий доступ до функцій програм.



PC17277—UN—13AUG13

В—Кнопка розширення, 7-дюймовий дисплей

Екранні клавіші швидкого доступу завжди відображаються в нижній частині 8,4- і 10-дюймового дисплея. Для відображення екранних клавіш на 7-дюймовому дисплеї натисніть кнопку розширення (В).

(Інформація про налаштування панелі швидкого доступу наведена в програмі «Диспетчер макетів»).

DX,PC,INTRO,SHORTCUTBAR-UK-23APR18

Меню



Кнопка меню

PC28688—UN—25AUG22

Натисніть кнопку «Меню» (А), щоб відкрити перелік всіх програм, встановлених на дисплеї та машині. Виберіть вкладки ліворуч, щоб переглянути різні групи програм.

ПРИМІТКА: Доступні програми відрізняються в залежності від конфігурації машини.

ct47125,1663940824410-UK-26SEP22

Активация базових функцій

Щоб користуватися дисплеєм 4-го покоління, слід активувати базові функції.

Зверніться до дилера компанії John Deere, щоб перенести базові функції з непрацездатного дисплея на новий.

Якщо на дисплеї не виконано активацію базових функцій, доступ до наведених нижче програм буде обмежено.

- Диспетчер програмного забезпечення
- Мова та одиниці вимірювання
- Диспетчер файлів
- Дисплей і звук
- Центр діагностування

ПРИМІТКА: Дані не можна експортувати, не активувавши базових функцій.

AL70325,0000590-UK-06NOV19

Додаткові активації

ПРИМІТКА: Активації програмного забезпечення не підлягають передачі в разі втрати, викрадення або пошкодження обладнання.

Для розблокування додаткових функцій дисплея потрібні додаткові активації. Активації можна знайти, вибравши кнопку «Меню» > вкладка «Система» > програма «Диспетчер програмного забезпечення» > вкладка «Активация».

Доступні такі активації:

- AutoPath
- Система AutoTrac
- Система автоматизації розвороту AutoTrac
- AutoTrac RowSense
- Синхронізація даних
- Навігація знаряддя
- Спільне використання даних поля
- Синхронізація машини
- Блок управління секціями

Щоб придбати активацію, зверніться до дилера компанії John Deere.

ch177nn,1685614480351-UK-01JUN23

Демонстраційна активація

В програмі «Диспетчер програмного забезпечення» ця активація дозволяє випробувати функції на дисплеї в демонстраційному режимі. Синій індикатор поруч з функцією означає, що включено демонстраційний режим.

Демонстраційний режим надається від заводу-виробника на 15 годин використання. Наприклад, зворотній відлік часу для демонстрації AutoTrac починається після активації цієї функції.

ch177nn,1685614480317-UK-01JUN23

Дисплей і звук

Дисплей і звук



Дисплей і звук

PC28689—UN—25AUG22

Програма "Дисплей та звук" дозволяє регулювати яскравість і рівень гучності.

Якщо підключено декілька дисплеїв, використовуйте цю програму, щоб налаштувати відображення певних функцій на кожному дисплеї.

Якщо дотики до сенсорного екрану не реєструються в потрібному місці, виконайте калібрування сенсорного екрану.

ПРИМІТКА: Дисплеї 4-го покоління використовують резистивні сенсорні екрани, сумісні зі стандартними стилусами.

Винятки: Монітори 4200 і 4240 використовують емнісний сенсорний екран, який потребує використання пальця, емнісного стилуса або іншого провідного сигналу.

Перехід до дисплея та звуку

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму налаштувань дисплея та звуку.

ZIDXK1X,1749797261526-UK-13JUN25

Яскравість

Режим яскравості та кольору

• Автоматичний режим

Автоматичний режим є рекомендованим налаштуванням. В цьому режимі яскравість дисплея синхронізується з положенням перемикача освітлення кабіни. Якщо освітлення кабіни включене, дисплей працює в денному режимі. Якщо освітлення кабіни вклучене, дисплей працює в нічному режимі.

• Денний та нічний режими



PC15319—UN—20MAY13

A—Денний режим
B—Нічний режим

Виберіть один з цих режимів, щоб запобігти синхронізації яскравості дисплея з положенням вимикача освітлення кабіни.

ПРИМІТКА: Вибраний режим не впливає на яскравість другого дисплея. Відрегулюйте яскравість цього дисплея в його налаштуваннях.

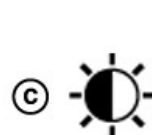
Налаштування яскравості



PC15320—UN—20MAY13

A—Налаштування для дня
B—Налаштування для ночі

Натисніть одну з кнопок налаштувань, щоб відобразити на дисплеї спливаючу сторінку для відповідного режиму яскравості.



PC15321—UN—20MAY13

C—Яскравість дисплея
D—Яскравість кабіни

В залежності від того, який режим вибрано за допомогою кнопок налаштувань, відрегулюйте яскравість дисплея та кабіни за допомогою кнопок з плюсом (+) і мінусом (-).

DX,PC,DISP,BRIGHT-UK-07APR17

Звук



Гучність дисплея

PC15322—UN—20MAY13

Щоб змінити гучність дисплея використовуйте кнопки збільшення (+) або зменшення (-) гучності.

DX,PC,DISP,SOUND-UK-21DEC15

Декілька дисплеїв



Кілька дисплеїв

PC28690—UN—25AUG22

ПРИМІТКА: Підтримка кількох дисплеїв залежить від машини. Для отримання додаткової сумісності машин див. документацію щодо сумісності дисплея 4-го покоління на сайті StellarSupport.

ПРИМІТКА: Оновлення програмного забезпечення 4-го покоління операційної системи до версії 2015-1 (8.12.2500-17) і нової версії деактивує програми точного землеробства, коли виявляється другий дисплей GreenStar. Щоб використовувати функції точного землеробства на дисплеї CommandCenter 4-го покоління з цими версіями програмного забезпечення, від'єднайте дисплей GreenStar у кабіні.

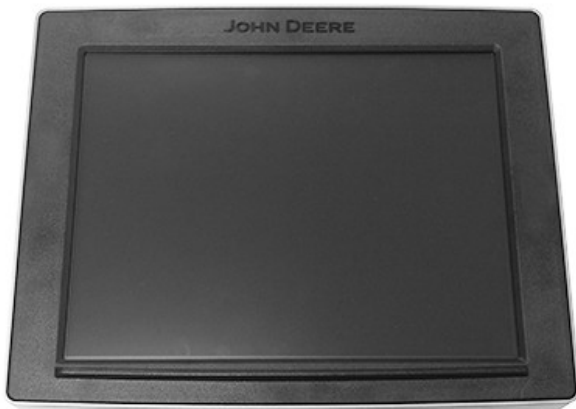
CommandCenter 4-го покоління можна налаштувати для роботи з наведеними нижче дисплеями John Deere:

- Дисплей GreenStar 3 2630
- Універсальний дисплей 4240
- Універсальний дисплей 4640

Деякі програми, наприклад AutoTrac, не можуть працювати на обох дисплеях одночасно.

Активації не переносяться між дисплеями. Щоб запустити програми AMS на другому дисплеї, на ньому слід окремо виконати активацію.

Для використання кількох дисплеїв вимагається додаткове обладнання. Для отримання додаткової інформації зверніться до свого дилера John Deere.



PC23195—UN—18OCT16

Універсальний дисплей 4640

Встановлення дисплея GreenStar 3 або дисплея 4-го покоління

ПРИМІТКА: Вмикайте програми точного землеробства (GreenStar або AMS) лише на одному дисплеї. Навігаційні й інші програми не працюватимуть належним чином, якщо програми точного землеробства увімкнуті для декількох дисплеїв водночас.

1. Переконайтеся, що запалювання та CommandCenter вимкнені.
2. Під'єднайте кабелі дисплея до роз'єму кутової стійки й до 26-контактного роз'єму в задній частині дисплея.
3. Увімкніть запалювання.
4. CommandCenter виконує пошук другого дисплея на CAN-шині знаряддя протягом приблизно 60 секунд. Якщо CommandCenter був раніше в режимі основного дисплея, відображається повідомлення "Виявлено декілька дисплеїв".
5. Виберіть попередньо налаштовану конфігурацію:

Основний дисплей

- НЕ використовуйте цей параметр для цього випадку. Цей режим можна використовувати, тільки якщо не встановлений другий дисплей.

Кілька дисплеїв — засіб перегляду знаряддя

- Програми точного землеробства відобразяться на другому дисплеї.
- Знаряддя ISOBUS відображаються на CommandCenter або другому дисплеї залежно від налаштування знаряддя "Наступний дисплей VT".

ПРИМІТКА: Якщо знаряддя ISOBUS не має функції "Наступний дисплей VT", знаряддя буде відображатись на дисплеї, який запуститься першим.

Розширене налаштування

- Налаштуйте конфігурації вручну.
6. Для збереження налаштувань поверніть ключ запалювання в положення вимкнення, а потім знову увімкніть запалювання.

Під час зміни налаштувань на одному дисплеї необхідно зробити відповідні зміни на іншому дисплеї.

Якщо вибрано "Режим основного дисплея", відключіть GreenStar, контролер задач і віртуальний термінал (VT) шини знаряддя на іншому дисплеї або від'єднайте інший дисплей.

Щоб отримати доступ до налаштування режиму з кількома дисплеями на універсальному дисплеї 4240 або 4640, натисніть кнопку Меню > Вкладка системи > програма дисплея та звуку > вкладка "Кілька дисплеїв".

Щоб отримати доступ до налаштувань кількох дисплеїв на дисплеї GreenStar 3-го дисплея, натисніть кнопку "Меню" > кнопку "Дисплей" > "Діагностика" > вкладка "Кілька дисплеїв".

Демонтаж дисплея GreenStar 3 або дисплея 4-го покоління

1. Переконайтеся, що запалювання й CommandCenter вимкнені.
2. Від'єднайте кабелі дисплея від 26-контактного роз'єму в задній частині дисплея.
3. Увімкніть запалювання.
4. CommandCenter виконує пошук другого дисплея на CAN-шині знаряддя протягом приблизно 2–3 хвилин. Якщо для CommandCenter раніше було вибрано режим декількох дисплеїв, відобразиться повідомлення "Другий дисплей не знайдено".
5. Для збереження налаштувань поверніть ключ запалювання в положення вимкнення, а потім знову увімкніть запалювання.

Демонтаж дисплея стороннього виробника

1. Переконайтеся, що запалювання та CommandCenter вимкнені.
2. Від'єднайте кабелі від дисплея стороннього виробника.
3. Увімкніть запалювання.
4. Дисплей CommandCenter виконує пошук другого дисплея на CAN-шині знаряддя протягом приблизно 2–3 хвилин. Якщо для CommandCenter раніше було вибрано режим декількох дисплеїв, відобразиться повідомлення "Другий дисплей не знайдено". Якщо протягом 3 хвилин не з'явиться повідомлення "Другий дисплей не знайдено", перейдіть до кроку 5.
5. Переконайтеся в тому, що CommandCenter знаходиться в режимі основного дисплея, і дисплей стороннього виробника від'єднано.
6. Для збереження налаштувань поверніть ключ запалювання в положення вимкнення, а потім знову увімкніть запалювання.

ch177nn,1685614567146-UK-01JUN23

Налаштування режиму з кількома дисплеями

ПРИМІТКА: НЕ рекомендуємо змінювати ці налаштування окремо.

Кілька дисплеїв у машині часто використовуються для одночасного надання оператору різних типів інформації, що дозволяє краще контролювати, моніторити та приймати рішення.

Існує два способи використання декількох дисплеїв. Обидва дисплеї можуть бути дисплеями технологій точного землеробства, або один з них може бути дисплеєм технологій точного землеробства, а інший — додатковим монітором. Налаштування параметрів декількох дисплеїв необхідно тільки при використанні двох дисплеїв в якості дисплеїв технологій точного землеробства; для додаткового монітора не потрібно вносити жодних змін.

Наприклад, на тракторах серії 8R використовується кілька дисплеїв. Ці дисплеї можна налаштувати двома способами.

1. CommandCenter інтегрований з опціональним додатковим монітором. Обидва монітори працюють на одному процесорі, тому немає необхідності налаштовувати параметри декількох дисплеїв.
2. CommandCenter сполучений з універсальним дисплеєм G5. Кожен дисплей має власний процесор, тому необхідно налаштувати параметри декількох дисплеїв.

Дисплей CommandCenter слугує основним інтерфейсом для моніторингу та керування роботою машини, а також для відображення такої інформації, як навігація, параметри машини, елементи управління знаряддями та дані про продуктивність. Додатковий монітор, який зазвичай встановлюється з правого боку кабіни, може використовуватися для відображення додаткової інформації, наприклад, відео з камер, документації, карт поля або інструментів діагностики.

Якщо функції необхідно налаштовувати окремо, увімкніть або вимкніть їх за допомогою відповідних тумблерів. Потім укажіть пріоритет для кожної функції.

Програми точного землеробства

Програма точного землеробства — це програма для дисплея, яка використовує технологічні рішення на основі даних для точного землеробства. Ці програми покликані допомогти фермерам приймати обґрунтовані рішення для оптимізації роботи.

Вони дають можливість фермерам збирати дані в режимі реального часу, використовувати карти ланів, аналізувати варіативність полів і впроваджувати індивідуальні методи управління для підвищення продуктивності, знижувати витрати на ресурси, мінімізувати вплив на навколишнє середовище й поліпшувати загальну екологічність фермерських господарств.

Використовуйте програми точного землеробства для

підвищення ефективності, прийняття більш точних рішень і досягнення кращих результатів.

Доступні програми точного землеробства: AutoTrac, управління секціями й документування.

Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS

Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS визначає можливість дисплея CommandCenter відображати інтерфейси віртуальних терміналів.

Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS 2

ПРИМІТКА: Якщо допоміжний монітор не під'єднано, перемикач засобу знаряддя шини ISOBUS 2 недоступний.

Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS 2 визначає можливість дисплея CommandCenter відображати інтерфейси віртуального терміналу на додатковому моніторі.

Сертифікація шини ISOBUS

Перемикач сертифікації шини ISOBUS вимикає використання оригінального монітора GreenStar на дисплеї 4-го покоління. Для того, щоб використовувати оригінальний монітор GreenStar, вимкніть систему сертифікації шини ISOBUS.

Контролер задач

ВАЖЛИВО: НЕ вмикайте програми точного землеробства (GreenStar або AMS) на обох дисплеях. Навігаційні й інші програми не працюватимуть належним чином.

ПРИМІТКА: Засіб перегляду знаряддя ISOBUS на дисплеях GreenStar 2 й GreenStar 3 має назву ISOBUS VT.

Контролер задач визначає можливість дисплея CommandCenter обмінюватися командами контролера задач із блоками управління знаряддя. Сюди також входять повідомлення системи управління секціями.

Файловий сервер

ПРИМІТКА: У разі використання кількох дисплеїв переконайтеся, що функція файлового сервера активна тільки на одному дисплеї.

Файловий сервер забезпечує обмін файлами або довільними даними (наприклад, файлами конфігурації, таблицями внесення добрив і мовними файлами) між машиною та знаряддям.

Для роботи файлового сервера потрібен USB-накопичувач. Дані, отримані від знаряддя, зберігаються на USB-носії в папці Fileserver.

Налаштування пріоритету

ПРИМІТКА: Щоб переглянути пріоритет на кожному дисплеї, натисніть кнопку віртуального терміналу в центрі стану.

Параметр "Пріоритет" (або "Екземпляр функції") визначає пріоритет дисплея під час завантаження різних функцій. Наприклад, якщо засіб перегляду знаряддя на дисплеї CommandCenter має пріоритет 1, а дисплей GreenStar 3 2630 має пріоритет (екземпляр функції) 2, то знаряддя ISOBUS у більшості випадків відображатимуться на дисплеї CommandCenter.

ch177nn,1685614583368-UK-23MAY24

Калібрування дисплея

Калібрування сенсорного екрана може знадобитись, якщо дотики до екрану не реєструються в потрібному місці. Сенсорний екран відкалібрований на заводі. Зазвичай його не потрібно калібрувати. Якщо калібрування не вирішує проблеми, зверніться до дилера компанії John Deere.

1. Натисніть кнопку Меню > Вкладка «Система» > Програма «Дисплей і звук» > Вкладка «Калібрування».
2. Натисніть кнопку починання калібрування.
3. На екрані відображаються велика кнопка «X» та відповідні вказівки, які спрямовують дії оператора під час виконання калібрування.
4. При кожному натисканні кнопки «X» інструкції змінюються, і кнопка «X» переміщується в інше місце екрану.

ПРИМІТКА: Якщо сенсорний екран не справний, можна використовувати мишу через USB-порт. Під'єднайте мишу до USB-порту дисплея.

AL70325,00005F8-UK-30JUL20

Дата й час

Дата й час



Дата і час

PC28691—UN—25AUG22

Інформація з програми «Дата і час» використовується для декількох важливих функцій системи. До числа таких функцій входять реєстрація помилок, активації та запис даних.

Дата і час встановлюються автоматично, якщо GPS-приймач підключений і отримує дійсний сигнал. В цьому разі встановить тільки часовий пояс.

Поточну дату та час можна побачити в будь-який час, вибравши «Центр стану» в верхній частині головної сторінки виконання.

ПРИМІТКА: Установка дати та часу впливає на те, як фільтруються дані навігації та документування на дисплеї і в програмному забезпеченні для настільних комп'ютерів.

Перехід до дати та часу

1. Натисніть кнопку меню.
2. Оберіть вкладку "Система".
3. Виберіть програму "Дата й час".

ct47125,1663943359087-UK-26SEP22

Зміна поточної дати



A



B

PC15315—UN—15MAY13

A—Дата, яка встановлюється користувачем
B—Дата, яка визначається по GPS-сигналу

Дату можна змінити, тільки якщо GPS-приймач не під'єднаний або GPS-сигнал недоступний. В іншому випадку дата визначається по GPS-сигналу.

Формат дати не залежить від GPS-сигналу і може бути змінений в будь-який час.

1. Виберіть день, місяць або рік.
2. Використовуючи клавіатуру, введіть потрібне значення.
3. Натисніть кнопку «Готово», щоб застосувати зміни, або кнопку «Скасувати», щоб повернутися до попередньої сторінки без застосування змін.

Формат дати

1. Виберіть пункт Date Format (Формат дати).
2. Виберіть потрібний формат даних з переліку.
3. Натисніть кнопку «Готово», щоб застосувати зміни, або кнопку «Скасувати», щоб повернутися до попередньої сторінки без застосування змін.

DX,PC,DATE,DATE-UK-21DEC15

Зміна поточного часу



A



B

PC15316—UN—15MAY13

A—Час, який задається користувачем
B—Час, який визначається по GPS-сигналу

Поточний час можна змінити, тільки якщо GPS-приймач не під'єднаний або GPS-сигнал недоступний. В іншому випадку час визначається по GPS-сигналу.

Часовий пояс і формат часу не залежать від GPS-сигналу і можуть бути змінені в будь-який час.

1. Виберіть години або хвилини.
2. Використовуючи клавіатуру, введіть потрібне значення.
3. Натисніть кнопку «Готово», щоб застосувати зміни, або кнопку «Скасувати», щоб повернутися до попередньої сторінки без застосування змін.

Часовий пояс

1. Виберіть континент або океан і натисніть кнопку «Далі».
2. Виберіть країну і натисніть кнопку Next (Далі).
3. Виберіть часовий пояс і натисніть кнопку «Далі».
4. Підтвердіть вибір часового поясу та натисніть кнопку OK.

Формат часу

Використовуючи перемикач, виберіть 12-годинний або 24-годинний формат часу.

DX,PC,DATE,TIME-UK-21DEC15

Мова й одиниці вимірювання

Мова й одиниці вимірювання



PC28692—UN—25AUG22

Мова й одиниці вимірювання

«Зберегти». Дисплей повинен перезавантажитись, щоб застосувати зміни.

DX,PC,LANG,SETTINGS-UK-21DEC15

Програма «Мова та одиниці вимірювання» використовується для зміни мови, формату чисел та одиниць вимірювання.

Для дисплея та контролерів, які відображаються в ISOBUS VT, можна зробити різні налаштування. Виберіть потрібну вкладку, щоб змінити налаштування.

Перехід до мови та одиниць вимірювання

1. Натисніть кнопку меню.
2. Оберіть вкладку "Система".
3. Виберіть програму "Мова й одиниці вимірювання".

ct47125,1663944930163-UK-26SEP22

Налаштування мови та одиниць вимірювання

Дисплей

Виберіть мову, формат чисел та одиниці вимірювання у вікнах переліків.

ISOBUS VT

Для контролерів, які відображаються в ISOBUS VT, можна налаштувати одиниці вимірювання, які відрізняються від іншого дисплея. Зніміть галочку з пункту *Use Same Units of Measure as Display* (Використовувати ті ж самі одиниці вимірювання, як на дисплеї), щоб активувати вікна переліків для наступних параметрів:

- Формат чисел
- Відстань
- Площа
- Об'єм
- Маса
- Температура
- Тиск
- Сила

Збереження налаштувань

Після вибору нових налаштувань натисніть кнопку

Диспетчер програмного забезпечення

Диспетчер ПЗ



PC28693—UN—25AUG22

Диспетчер програмного забезпечення

Диспетчер програмного забезпечення призначається для оновлення програмного забезпечення, активації функцій та перегляду інформації про версії програмного забезпечення.

Перехід до Диспетчера програмного забезпечення

1. Натисніть кнопку меню.
2. Оберіть вкладку "Система".
3. Виберіть програму "Диспетчер програмного забезпечення".

Пакети програмного забезпечення

Програмне забезпечення дисплея 4-го покоління та файли довідки упорядковані в пакети. Кожен пакет наведений окремо на вкладках "Встановлення і оновлення" та "Інформація про версію".

Операційна система 4 покоління



PC28694—UN—25AUG22

- Містить операційну систему дисплея та базові програми.

Довідка операційної системи 4 покоління



PC28695—UN—25AUG22

- Містить файли довідки для програм дисплея.

Програми AMS™



PC28808—UN—20SEP22

- Містить програмне забезпечення дисплея.

Програми для машини



PC28817—UN—20SEP22

- Містить програмне забезпечення машини. Пакет повинен встановлювати дилер компанії John Deere, який має інструмент Service ADVISOR.

Довідка програм для машини



PC28818—UN—20SEP22

- Містить файли довідки для програм машини. Пакет можна встановити без Service ADVISOR.

ПРИМІТКА: Інформація в пакетах екранної довідки наведена всіма мовами, які підтримує дисплей.

ch177nn,1685614648442-UK-01JUN23

Оновлення програмного забезпечення дисплея та блоку керування

Для дисплеїв 4-го покоління періодично виходять оновлення програмного забезпечення, які розширюють можливості системи або підвищують її ефективність. Керування цими оновленнями здійснюється програмою, яка називається "Диспетчер програмного забезпечення".

ПРИМІТКА: Диспетчер ПЗ John Deere вимагає підтримки 32-розрядних програм.

Оновлення програмного забезпечення для компонентів системи GreenStar, таких як приймачі StarFire, AutoTrac Universal та нормоконтролер GreenStar також завантажуються за допомогою Диспетчера ПЗ. Файли оновлень можна скопіювати на USB-накопичувач разом з оновленнями дисплея. Якщо компоненти підключено до машини, вони оновлюються через дисплей, коли вставлено USB-накопичувач.

Визначення версій програмного забезпечення на дисплеї

Номери версій для всіх встановлених пакетів програмного забезпечення доступні на вкладці «Інформація про версію» в програмі «Диспетчер програмного забезпечення».

Завантаження оновлень програмного забезпечення



USB-накопичувач

PC15348—UN—11JUL13

Рекомендований USB-накопичувач у форматі FAT32 або NTFS обсягом не менше 16 ГБ. Для отримання додаткової інформації про вимоги до USB-накопичувача див. п. "USB-накопичувач" у розділі "Диспетчер файлів".

Оновлення ПЗ доступні для завантаження за адресою:

<https://my.deere.com/software-downloads/software-manager/>

Якщо на USB-накопичувачі збережено програмне забезпечення останньої версії, перенесіть його на машину, щоб установити оновлення.

Інсталяція оновлень ПЗ

USB-накопичувач

1. Вставте USB-накопичувач в USB-порт дисплея.



А

PC23932—UN—21MAR17

А—Кнопка «Встановити програмне забезпечення»

2. Після відображення сторінки «Параметри USB-накопичувача», натисніть кнопку «Встановити програмне забезпечення» (А). Відкриється вкладка "Установки і оновлення" програми "Диспетчер програмного забезпечення".
3. Виберіть "Переглянути оновлення для дисплея" або "Переглянути оновлення для інших пристроїв" та натисніть кнопку "Далі".
4. На екрані будуть відображатись тільки пакети програмного забезпечення, які мають пізніші версії, порівняно зі встановленими. Всі пакети для відображення програмного забезпечення вибрані за замовчуванням.
5. Натисніть кнопку інсталяції. Якщо оновлення не почнеться, дотримуйтесь інструкцій на екрані для усунення проблем.



ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози травмування. Переконайтеся, що машина перебуває в стоянковому режимі й забезпечте наявність електричного живлення протягом усього процесу інсталяції. Під час установлення програмного забезпечення:

Всі програми припиняють роботу.

Жодні системні повідомлення не відображаються.

Не виймайте USB-накопичувач.



А



В

PC28696—UN—25AUG22

А—Індикатор перебігу
В—Зелена галочка

6. Індикатор ходу виконання (А) буде показувати, скільки відсотків кожного пакету встановлено. Після успішного встановлення пакету відобразиться зелений прапорець (В).
7. Після завершення оновлення програмного забезпечення з'явиться відповідне повідомлення. Для завершення встановлення деяких пакетів програмного забезпечення необхідне перезавантаження. Натисніть кнопку «Перезавантажити» для перезавантаження дисплея.
8. Від'єднайте USB-накопичувач та підключіть його знову до комп'ютера. Запустіть програму «Диспетчер програмного забезпечення», щоб завантажити зворотні файли.

ПРИМІТКА: Зворотні файли містять інформацію про версію програмного забезпечення та використовуються дилерами для надання технічної підтримки для дисплея та машини.

Оновлення через Інтернет

1. На вкладці «Встановлення та оновлення» виберіть «Перевірити оновлення он-лайн». Дисплей шукатиме доступні оновлення.
2. Виберіть "Переглянути оновлення для дисплея" або "Переглянути оновлення для інших пристроїв" та натисніть кнопку "Далі".
3. На екрані будуть відображатись тільки пакети програмного забезпечення, які мають пізніші версії, порівняно зі встановленими. За промовчанням вибрано всі пакети.
4. Натисніть кнопку завантаження. Якщо оновлення

не почнеться, дотримуйтеся інструкцій на екрані для усунення проблем.

- Індикатор ходу виконання (А) буде показувати, скільки відсотків кожного пакету завантажено. Після успішного завантаження пакету відобразиться зелений прапорець (В).
- Натисніть кнопку "Встановити", щоб почати встановлення завантажених пакетів програмного забезпечення.

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози травмування. Переконайтеся, що машина перебуває в стоянковому режимі й забезпечте наявність електричного живлення протягом усього процесу інсталяції. Під час встановлення програмного забезпечення:

Всі програми припиняють роботу.

Жодні системні повідомлення не відображаються.

- Після завершення оновлення програмного забезпечення з'явиться відповідне повідомлення. Для завершення встановлення деяких пакетів програмного забезпечення необхідне перезавантаження. Натисніть кнопку «Перезавантажити» для перезавантаження дисплея.

Дистанційні оновлення за допомогою мобільного обладнання.

- Увійдіть до розділу "Мобільне обладнання" і перевірте наявність оновлень програмного забезпечення, які ще не імplementовано.
- Виберіть оновлення програмного забезпечення і натисніть кнопку "Запитати віддалене оновлення".
- Увімкніть машину.
- Програмне забезпечення буде автоматично завантажено на дисплей. Натисніть "Установити", коли на дисплеї з'явиться запит на встановлення.
- Дисплей буде перезавантажено.
- Після успішного встановлення на дисплеї з'явиться повідомлення "Програмування завершено".

Програмування відстані за допомогою бездротового потокового передавання

ПРИМІТКА: Для програмування відстані за допомогою бездротового потокового передавання комп'ютер має бути у безпосередній близькості до машини.

Програмування відстані за допомогою бездротового потокового передавання даних доступне через

Центр обслуговування, John Deere Operations Center і John Deere Property Center.

- Увімкніть запалювання машини й не вимикайте його, поки виконується процедура оновлення програмного забезпечення.
- На дисплеї машини виберіть «Меню».
- Виберіть вкладку «Система».
- Виберіть "Налаштування бездротового підключення".
- Переведіть перемикач «Мобільний пристрій — машина» у положення ввімкнення.
- На комп'ютері увійдіть до Центру обслуговування, John Deere Operations Center або John Deere Property Center і перевірте наявність оновлень програмного забезпечення, які очікують на встановлення.
- Завантажте оновлення програмного забезпечення на комп'ютер.
- Після завантаження оновлень підключіть комп'ютер до бездротової мережі модема JDLink машини.
- На сторінці оновлення програмного забезпечення виберіть «Почати встановлення».
- У діалоговому вікні підключення до мережі MTG Wi-Fi машини ознайомтеся з інструкціями на екрані й натисніть кнопку «Підключитися».
- На сторінці «Оновлення програмного забезпечення Центру обслуговування» виберіть пункт «Вибрати файли» та виберіть завантажений пакет оновлення. Натисніть "Відкрити".
- Натисніть кнопку «Почати передавання», щоб перенести завантажене програмне забезпечення на дисплей.
- Після завершення передавання програмного забезпечення натисніть кнопку «Почати програмування».
- На дисплеї машини відкриється вікно «Встановлення й оновлення», де зазначається стан встановлення.
- Після успішного програмування натисніть кнопку «Завантажити файл повернення» на сторінці «Оновлення програмного забезпечення Центру обслуговування».
- Натисніть кнопку «Передати зворотний файл» і передайте завантажений файл, щоб завершити процедуру оновлення програмного забезпечення.

Дистанційне програмування через бездротове потокове передавання даних

- Увімкніть запалювання машини й не вимикайте

його, поки виконується процедура оновлення програмного забезпечення.

ПРИМІТКА: Перш ніж продовжити дистанційне програмування, переконайтеся, що встановлено надійне з'єднання з JDLINK.

2. На комп'ютері увійдіть до Центру обслуговування, John Deere Operations Center або John Deere Property Center і введіть PIN-код машини в рядку пошуку машини.
3. Виберіть потрібну машину в розкритому меню «Пошук машини».
4. У розділі «Програмування програмного забезпечення» перевірте наявність оновлень програмного забезпечення.
5. Виберіть потрібне оновлення програмного забезпечення й виберіть «Поставити в чергу на віддалене оновлення».
6. На дисплеї машини виберіть «Установити програмне забезпечення» в рядку «Віддалене оновлення програмного забезпечення ISOBUS VT».
7. На дисплеї має розпочатися завантаження програмного забезпечення.
8. Після завершення завантаження натисніть кнопку «Установити».
9. Дотримуйтесь інструкцій на екрані й натисніть кнопку «Продовжити», щоб продовжити встановлення.
10. На дисплеї має розпочатися встановлення програмного забезпечення. Після завершення встановлення переконайтеся, що на дисплеї встановлено найновішу версію програмного забезпечення.

Пошук та усунення несправностей

Якщо пакет програмного забезпечення не вдасться інсталиувати, система виконає відновлення до попередньої версії програмного забезпечення.

Якщо програмне забезпечення не буде оновлено, запишіть повідомлення про помилку. Видаліть файли з USB-накопичувача потім повторно завантажте на нього оновлення програмного забезпечення. Повторіть процес встановлення програмного забезпечення.

Якщо так і не вдалося оновити програмне забезпечення, зверніться до дилера компанії John Deere.

Оптимізація місця на USB-накопичувачі для оновлення програмного забезпечення дисплея

Виконайте наведену нижче процедуру, щоб оптимізувати місце на USB-накопичувачі під час процедури відновлення системи дисплея:

1. Під'єднайте USB-накопичувач до комп'ютера.
2. Натисніть "Мій комп'ютер".
3. Виберіть локальний диск C.
4. Виберіть папку sds.
5. Виберіть папку DisplayDependencies.

ПРИМІТКА: Не видаляйте папку RpmCache.

6. Видаліть весь вміст папки RpmCache.
7. Відформатуйте USB-накопичувач у форматі FAT32.
8. Завантажте файли оновлення дисплея за допомогою диспетчера програмного забезпечення та перенесіть їх на USB-накопичувач.

ch177nn,1740718174635-UK-27FEB25

Активациі

Використовуйте цю вкладку для управління активацією ПЗ на дисплеї.



PC28697—UN—25AUG22

Кнопка детальної інформації

На сайті StellarSupport.com потрібно ввести серійний номер дисплея, код запиту та, можливо, код підтвердження для генерування коду. Натисніть кнопку детальної інформації, щоб знайти цю інформацію.

Одиничний код може бути пов'язаний із кількома функціями, проте він виконує тільки один тип дії (активація або деактивація). Наприклад, один код може активувати три функції, а для деактивації двох функцій буде потрібен окремий код.

Уведіть код активації або деактивації



PC28698—UN—25AUG22

Кнопка «Ввести код»

1. Натисніть кнопку Ввести код.
2. За допомогою клавіатури введіть код активації або деактивації. Натисніть кнопку ОК.
3. Запишіть код підтвердження та уведіть код на веб-сайті StellarSupport.com.

Активациі в режимі онлайн



PC28699—UN—25AUG22

Активациі через Інтернет

Активациа через Інтернет використовує бездротове підключення для перегляду або перевірки поточних передплат. Дисплей автоматично перевіряє наявність передплат щоразу після ввімкнення живлення. Перейдіть на веб-сайт StellarSupport.com, щоб придбати передплату.

AL70325,000056E-UK-26SEP22

Service ADVISOR Remote

Service ADVISOR Remote



ISOBUS VT

PC16682—UN—18MAR13

Service ADVISOR Remote доступний в програмі ISOBUS VT.



Меню ISOBUS VT

PC15293—UN—18MAR13

1. Оберіть кнопку «Меню» в ISOBUS VT.



PC17281—UN—10SEP13

Віддалене оновлення програмного забезпечення

2. Оберіть "Дистанційне оновлення програмного забезпечення".

Принцип роботи

Service ADVISOR — це діагностичний інструмент, який використовується дилерами John Deere для виконання діагностики, а також оновлення налаштувань машин і програмного забезпечення. Цей інструмент забезпечує доступ до діагностичних кодів несправностей та діагностичних адрес, дозволяє реєструвати показання, робити записи та програмувати контролери. Ця технологія має дві складові — програмну та апаратну. Спеціалісти проходять 8-годинний курс навчання та отримують сертифікат щодо роботи з цим інструментом.

Service ADVISOR Remote (SAR) — це функція Service ADVISOR, яка дозволяє технічним спеціалістам дилера підключатись до машини з активованою функцією SAR по мережі JDLINK для віддаленого доступу до інформації з діагностичними кодами несправностей та реєстрації діагностичних даних, а також віддаленого програмування контролерів на машинах з активованою функцією SAR.

Аналогічно оновленню програмного забезпечення на комп'ютерах, функція SAR дозволяє віддалено надавати оновлене програмне забезпечення за допомогою бортового модуля JDLINK. Віддалене програмування дає можливість компанії John Deere оновлювати програмне забезпечення для покращення ефективності машини. Ця функція може

використовуватись для перепрограмування більшості контролерів машин. Користувач активно співпрацює з дилером в цьому процесі, завантажуючи та встановлюючи оновлення програмного забезпечення.

ПРИМІТКА: Деякі контролери машин можуть не підтримувати перепрограмування за допомогою SAR.

Сумісність з машинами

ПРИМІТКА: За наявності, програма «Користувачі та доступ» дає можливість розблокувати, частково заблокувати або повністю заблокувати доступ оператора до певних компонентів. Це стосується можливості завантажувати й установлювати оновлення програмного забезпечення. Додаткова інформація наведена в програмі «Користувачі та доступ».

Для отримання актуалізованого переліку схвалених машин зверніться до дилера John Deere або відвідайте вебсайт StellarSupport.com.

ch177nn,1685616589331-UK-01JUN23

Перепрограмування машини



PC20419—UN—13NOV15

Доступне оновлення програмного забезпечення

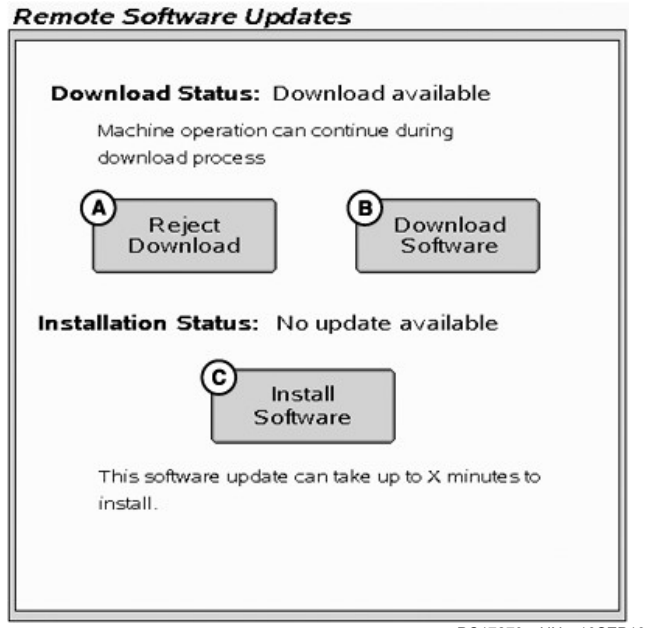
А—Кнопка "Прийняти"
В—Кнопка "Скасувати"

За допомогою сервісу Service ADVISOR Remote (SAR) дилери можуть надсилати нове програмне забезпечення на машину для оновлення блоків управління. Після відправки дилером програмного

забезпечення на дисплеї відображається повідомлення про наявність нового програмного забезпечення. Натисніть кнопку «Прийняти» (A), щоб відкрити сторінку оновлення програмного забезпечення.

Якщо натиснута кнопка «Скасувати» (B), для доступу до цієї сторінки необхідно вибрати пункт Remote Software Updates (Віддалене оновлення програмного забезпечення) в меню ISOBUS VT.

Завантажування оновлень



PC17279—UN—10SEP13

Віддалене оновлення програмного забезпечення

- A—Кнопка "Відхилити завантаження"
 B—Кнопка "Завантажити програмне забезпечення"
 C—Кнопка "Встановити програмне забезпечення"

На сторінці «Віддалене оновлення програмного забезпечення» оператор може відхилити (A) або завантажити (B) нове програмне забезпечення. Натисніть кнопку завантажування програмного забезпечення, щоб розпочати процес завантажування. Цей процес триває у фоновому режимі, і звичайна робота може продовжуватися.

Установлювання оновлень



PC20420—UN—13NOV15

Оновлення готове до встановлення

- A—Кнопка "Прийняти"
 B—Кнопка "Скасувати"

Після завантаження програмного забезпечення, яке готово до встановлення, на дисплеї з'явиться повідомлення. Натисніть кнопку приймання (A), щоб перейти на сторінку віддаленого оновлення програмного забезпечення.

Встановлення програмного забезпечення може тривати до 40 хвилин. Натисніть кнопку скасування (B), щоб оновити програмне забезпечення пізніше.



PC12856—UN—07SEP10

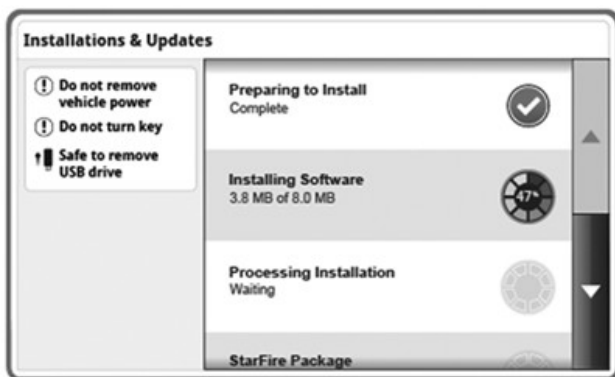


PC12672—UN—28JUN10

На сторінці віддаленого оновлювання програмного забезпечення натисніть кнопку встановлювання програмного забезпечення, щоб розпочати процес встановлювання.

Після підказки прийміть умови й положення, а потім дотримуйтесь інструкцій на екрані.

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози травмування. Переконайтеся, що транспортний засіб перебуває в безпечному місці й конфігурації перед перепрограмуванням. Деякі функції машини, в тому числі світлові прилади, можуть стати неробочими під час перепрограмування. Заборонено виконувати перепрограмування поруч із дорогами загального користування або на робочих ділянках, де ведуться активні роботи.

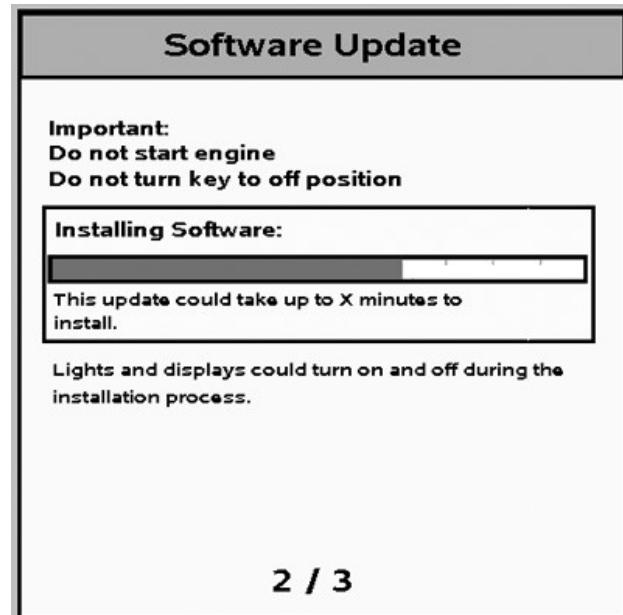


PC17630—UN—10SEP13

Якщо для завантаження програмного забезпечення включено оновлення для дисплея 4-го покоління,

дисплей оновлюється спочатку. Після завершення процедури на екрані з'явиться повідомлення "Програмне забезпечення встановлено", а потім дисплей перезавантажиться.

Після оновлення дисплея починається оновлення елемента керування.



PC12857—UN—07SEP10



PC13582—UN—09MAY11

Якщо під час установлення виникла проблема, система намагається повторити установлення. Якщо друга спроба буде не вдала, зверніться до дилера John Deere.

ch177nn,1685616589239-UK-28JUN23

Пошук і усунення несправностей — перепрограмування

Ознака	Несправність	Вирішення
Втрата живлення допоміжного обладнання	Запущений двигун або ключ в замку запалювання знаходиться в положенні OFF (ВИМКН.).	Не запускайте двигун або виключайте живлення поки виконується встановлення оновлення програмного забезпечення. Вимкніть запалювання, а потім увімкніть його.
Низька напруга	Напруга в системі дуже низька, щоб продовжувати встановлення програмного забезпечення.	Вимкніть або відключіть ті аксесуари, що не використовуються. Перевірте напругу акумуляторної батареї та зарядіть її при необхідності.
Збій зв'язку	Встановлення програмного забезпечення не може бути виконано через збій зв'язку.	Вимкніть запалювання, а потім увімкніть його. Потім повторіть встановлення програмного забезпечення. Якщо зв'язок не вдається встановити, зверніться до дилера John Deere.
Кнопка «Віддалене оновлення програмного забезпечення» не відображається на дисплеї. <i>ПРИМІТКА: Кнопка «Дистанційне оновлення програмного забезпечення» повинна бути завжди доступною, незалежно від наявності корисних даних.</i>	Неможливо отримати доступ до сторінки «Віддалене оновлення програмного забезпечення» на дисплеї.	Перевірте електропроводку та з'єднання з MTG.

Користувачі й доступ

Користувачі та доступ



Користувачі та доступ

PC28700—UN—25AUG22

Програма «Користувачі та доступ» призначена для керування налаштуваннями профілю користувача та блокування деяких функцій.

Вкладка «Профілі користувачів»

- Змінення профілю дисплея та налаштування персональний ідентифікаційний номер (PIN-код) для отримання доступу від імені адміністратора.

Вкладка «Групи доступу»

- Зберігання заблокованих функцій дисплея.

Перехід до користувачів і доступу

- Натисніть кнопку меню.
- Оберіть вкладку "Система".
- Виберіть програму «Користувачі та доступ».

AL70325,00005D2-UK-26SEP22

Профілі користувачів



A—Профіль адміністратора
B—Профіль оператора

PC28701—UN—25AUG22

Для дисплея можна встановити один з двох профілів (адміністратор або оператор). Активний профіль відображається над переліком профілів.

Профіль адміністратора (A)

Профіль адміністратора завжди має значення «Група повного доступу». Він дає необмежений доступ до всіх функцій і можливість блокування та розблокування функцій в профілі оператора. Для профілю адміністратора може бути встановлений PIN-код, щоб користувачі не могли використовувати цей профіль.

Профіль оператора (B)

Профіль оператора завжди має значення «Група обмеженого доступу». Профілю оператора доступні

тільки вибрані функції. Для блокування функцій профіль оператора повинен бути активним профілем, а для профілю адміністратора повинен бути встановлений PIN-код.

Зміна активного профілю



PC28702—UN—25AUG22

A—Кнопка зміни профілю
B—Кнопка редагування
C—Кнопка "Вид"

Натисніть кнопку «Змінити профіль» (A) та виберіть профіль в переліку.

ПРИМІТКА: Якщо для профілю адміністратора був створений PIN-код, його потрібно вводити при переключенні з профілю оператора на профіль адміністратора.

Додання/зміна PIN-коду

Натисніть кнопку «Редагувати» (B) для зміни профілю адміністратора. Натисніть кнопку "Додати/змінити PIN".

ct47125,1663953810525-UK-26SEP22

Групи доступу

Використовуйте Групи доступу для встановлення, перегляду або зміни прав доступу для групи обмеженого доступу.

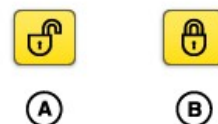
Група з повним доступом

Група повного доступу може використовувати всі функції на дисплеї. Групу повного доступу не можна редагувати.

Група з обмеженим доступом

Група обмеженого доступу може бути обмежена адміністратором певними функціями. Групи обмеженого доступу можна редагувати, якщо активним профілем є профіль адміністратора.

Редагувати права доступу



PC28703—UN—25AUG22

A—Піктограма відміни блокування
B—Піктограма блокування

Якщо жодна з функцій не заблокована, під назвою

програми буде відображатись надпис «Нічого не заблоковано». Якщо функції заблоковані, відображається значок блокування, і під назвою програми наводиться перелік функцій.

Виберіть програму, щоб відмітити її, і натисніть кнопку «Редагувати».

На сторінці «Редагування прав доступу» відображається перелік функцій, які можна блокувати та розблокувати за допомогою перемикача блокування/розблокування поруч із кожною функцією. Збережіть зміни груп доступу, закривши сторінку.

AL70325,000057B-UK-26SEP22

Диспетчер макетів

Диспетчер макетів



PC28704—UN—25AUG22

Диспетчер компоновки

Використовуйте диспетчер макетів, щоб створити та змінити сторінки запуску та панелі швидкого доступу так, щоб можна було отримати доступ до важливої інформації та функцій з головної сторінки.

Сторінки запуску виконані з "модулів" (блоки, що містять інформацію та кнопки). Модулі на сторінці запуску можна додавати, видаляти та перепорядковувати.

Сторінки запуску можна групувати для створення наборів сторінок запуску. Набори сторінок запуску можна створювати для виконання будь-якої операції (засівання або обробка ґрунту) або згідно з уподобаннями різних операторів.

Можна створити й зберегти необмежену кількість сторінок запуску. Можна створити необмежену кількість сторінок запуску, що має до десяти сторінок запуску на набір.

Користувачі сторінки запуску можна імпортувати з іншого дисплея 4 покоління, який має такий самий розмір. Імпортовані сторінки запуску доступні на вкладці "Усі сторінки запуску".

Перехід до диспетчера компоновки

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Виберіть програму «Диспетчер компоновки».

AL70325,0000617-UK-27SEP22

Наб. стор. виконання



PC15336—UN—10JUL13

Набори сторінок запуску

Набори сторінок запуску — це набір десяти сторінок запуску, згрупованих для будь-якої операції, як-от висівання або обробка ґрунту. Під час навігації сторінками запуску на головній сторінці відображаються тільки сторінки, які входять до набору активних сторінок запуску.

Виберіть пункт "Набір сторінок запуску", щоб відкрити сторінку "Редагування набору сторінок запуску".

Додавання набору сторінок запуску



A



B

PC28705—UN—25AUG22

A—Створити новий набір
B—Змінити активний набір

Натисніть кнопку "Створити новий набір" (A), щоб створити новий набір сторінок запуску. Натисніть кнопку "Змінити активний набір" (B), щоб вибрати наявний набір сторінок запуску.

Редагування набору сторінок запуску в наборі сторінок запуску



A



B



C



D



E

PC28706—UN—25AUG22

A—Кнопка редагування
B—Кнопка "Дублювати"
C—Кнопка "Вгору"
D—Кнопка "Вниз"
E—Кнопка "Видалити"

Виберіть будь-яку сторінку виконання, щоб показати ряд кнопок для редагування цієї сторінки виконання.

Натисніть кнопку "Редагувати" (A), щоб змінити модулі на сторінці виконання.

Натисніть кнопку "Дублювати" (B), щоб створити нову сторінку запуску з тими самими модулями.

Натискайте кнопки "Вгору" та "Вниз" (C і D), щоб змінити порядок сторінок виконання. Порядок сторінок виконання використовують під час навігації між сторінками на головній сторінці.

Натисніть кнопку "Видалити" (E), щоб видалити сторінку запуску з набору сторінок запуску. Сторінку запуску буде видалено з набору, але вона буде досі доступна у списку "Усі сторінки запуску".

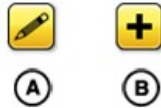
ПРИМІТКА: Кнопка "Видалити" не відображається, якщо до складу набору сторінок запуску входить лише одна сторінка запуску.

AL70325,000060B-UK-27SEP22

Редагування наборів сторінок запуску

Відредагуйте ім'я, призначену панель швидкого доступу або додайте сторінки запуску до набору сторінок запуску.

Назва сторінки запуску



PC28707—UN—25AUG22

A—Кнопка редагування
B—Кнопка "Включити додаткові сторінки запуску"

У кожної сторінки запуску має бути унікальна назва. Натисніть кнопку "Редагувати" (A), щоби перейменувати сторінку запуску.

Натисніть кнопку "Редагувати" (A), щоби додати або змінити панель швидкого доступу, призначену набору сторінок запуску.

Натисніть кнопку "Включити додаткові сторінки запуску" (B), щоби додати наявну сторінку запуску до набору сторінок запуску.

AL70325,0000618-UK-27SEP22

Панель швидкого доступу

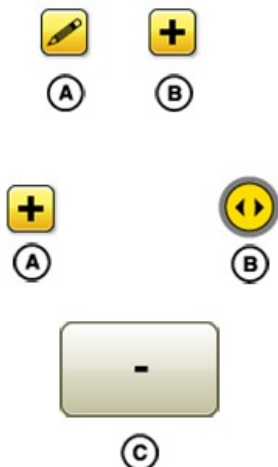


PC23265—UN—31OCT16

Панель швидкого доступу

Панель швидкого доступу — це набір функціональних клавіш швидкого доступу, які дозволяють виводити інформацію про стан і забезпечують швидкий доступ до функцій програми. На панелі відображається дев'ять екранних клавіш швидкого доступу.

Використовуйте вкладку "Панель швидкого доступу" для вибору, редагування або створення панелі швидкого доступу. Панель швидкого доступу можна імпортувати за допомогою програми "Диспетчер файлів".



PC28707—UN—25AUG22

PC28708—UN—25AUG22

A—Кнопка "Створити ярлик"
B—Кнопка "Перемістити ярлик"
C—Кнопка "Видалити ярлик"

Зміна панелі швидкого доступу

Ярлики на панелі швидкого доступу можна додавати, видаляти та перегруповувати.

ПРИМІТКА: Ярлик можна додати на панель швидкого доступу тільки один раз.

Натисніть кнопку "Створити ярлик" (A), щоби створити нову панель швидкого доступу, і виберіть програми з потрібним вмістом. Зі списку виберіть ярлик, призначений для виконання необхідної функції, і натисніть кнопку "Додати".

Після додавання на панель швидкого доступу виберіть ярлик, щоби виділити його. Натисніть та перемістіть кнопку "Перемістити ярлик" (B) на вільне місце.

Щоби видалити ярлик, виберіть його і натисніть кнопку "Видалити ярлик" (C).

AL70325,000060E-UK-27SEP22

Усі сторінки запуску



PC15340—UN—10JUL13

Усі сторінки запуску

ПРИМІТКА: Сторінки запуску можна імпортувати й експортувати за допомогою програми "Диспетчер файлів".

На вкладці "Усі сторінки запуску" відображаються всі сторінки запуску, створені на дисплеї. Вкладка містить поточні сторінки запуску, включені до активного набору, а також сторінки запуску, які використовуються в інших наборах сторінок запуску.

Редагування сторінки запуску



PC28709—UN—25AUG22

A—Кнопка редагування
B—Кнопка "Дублювати"
C—Кнопка "Видалити"

Виберіть будь-яку сторінку виконання, щоби показати ряд кнопок для редагування цієї сторінки виконання.

Натисніть кнопку "Редагувати" (A), щоби змінити модулі на сторінці виконання.

Натисніть кнопку "Дублювати" (В), щоб створити нову сторінку запуску з тими самими модулями.

Натисніть кнопку "Видалити" (С), щоб видалити сторінку запуску з дисплея. Сторінку запуску буде безповоротно видалено з дисплея та активного набору.

ПРИМІТКА: Кнопка "Видалити" не відображається, якщо вибрано сторінку запуску за замовчуванням, встановлену на заводі.

Створення сторінки запуску



PC28710—UN—25AUG22

Кнопка "Створити сторінку запуску"

Натисніть кнопку "Створити сторінку запуску", щоб створити нову сторінку запуску.

AL70325,000060C-UK-27SEP22

Додавання, редагування або створення дублікату сторінок запуску

Цей самий інтерфейс відображається при доданні, редагуванні або створенні дублікату сторінки виконання. Нова сторінка запуску відображається пустою, а дубльовані або відредаговані сторінки запуску містять існуючі модулі.

Назва сторінки запуску



PC28707—UN—25AUG22

А—Кнопка редагування
В—Кнопка "Додати модуль"

У кожній сторінці запуску має бути унікальна назва. Натисніть кнопку «Редагувати» (А), щоб ввести або змінити назву сторінки виконання.

Додання модуля

Натисніть кнопку «Додати модуль» (В) і виберіть програму з потрібним вмістом. У переліку знайдіть модуль з необхідною інформацією та натисніть кнопку додавання.

ПРИМІТКА: Один модуль можна додати на сторінку виконання тільки один раз.

ПРИМІТКА: Розпочніть з більших модулів, після чого додайте менші, щоб заповнити простір.

Використовуйте решітку, щоб визначити простір, необхідний для модуля.

Переміщення модулів



PC28712—UN—25AUG22

Переміщення модулю

Після додання модулю виділіть його на сторінці запуску. Натисніть модуль і перемістіть його на вільне місце.

Видалення модулю



PC28711—UN—25AUG22

Кнопка «Видалити модуль»

Щоб видалити модуль, виберіть його й натисніть кнопку видалення.

ct47125,1663959646625-UK-27SEP22

Навігація сторінками виконання на головній сторінці



PC17357—UN—03DEC13



PC17358—UN—03DEC13

А—Рядок заголовка
В—Кнопки "Наступна сторінка запуску" й "Попередня сторінка запуску"
С—Проведення пальцем

Якщо до набору активних сторінок запуску входить більше однієї сторінки, вибрати сторінку запуску, яка відображатиметься на головній сторінці, можна кількома способами.

Рядок заголовка (А)

Виберіть рядок заголовка у верхній частині головної сторінки, щоб показати перелік всіх сторінок запуску, які входять до активного набору сторінок запуску. Виберіть сторінку запуску для перегляду, створіть нову сторінку запуску, відредагуйте набір сторінок запуску або виберіть інший набір сторінок запуску для перегляду.

**Кнопки "Наступна сторінка виконання" та
"Попередня сторінка виконання" (B)**

Натискайте клавіші зі стрілкою вправо або вліво,
щоб переглянути сторінки.

Проведення пальцем (C)

Проведіть пальцем ліворуч і праворуч по екрану,
щоб переглянути сторінки виконання.

Кнопка швидкого доступу до навігаційної панелі



PC17359—UN—03DEC13

D—Кнопка швидкого доступу до навігаційної панелі

Натисніть кнопку зі стрілкою вправо (D) під дисплеєм
на панелі навігації CommandCenter.

ch177nn,1685616646910-UK-01JUN23

Диспетчер налаштувань

Диспетчер налаштувань



PC28715—UN—25AUG22

Диспетчер налаштувань

Диспетчер налаштувань використовується для завантаження, редагування та збереження конфігурацій налаштувань машин і знарядь. Можливість збереження конфігурацій дозволяє легко відновлювати налаштування, які використовуються машиною та знаряддям під час роботи.

Перехід до диспетчера налаштувань

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Виберіть програму "Диспетчер налаштувань".

Збережені конфігурації можна експортувати та імпортувати за допомогою програми Диспетчер файлів.

Імпорт і експорт конфігурацій обмежено:

- Назва профілю
- Сторінки запуску
- Налаштування iTEC
- Налаштування причепних обприскувачів John Deere ISOBUS

ch177nn,1685616681655-UK-01JUN23

Диспетчер обладнання

Диспетчер обладнання



PC28716—UN—25AUG22

Диспетчер обладнання

Виберіть програму "Диспетчер обладнання", щоб увійти до налаштувань профілю машини й профілю знаряддя. Налаштування профілю важливі для правильної роботи програм точного землеробства John Deere, наприклад, AutoTrac, Управління секціями та карт робочих даних.

Перехід до диспетчера обладнання

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Виберіть програму "Диспетчер обладнання".

AL70325,000054E-UK-25APR23

Профіль машини

Загальні налаштування

Якщо дисплей розпізнає машину, частина інформації автоматично вводиться блоками управління машини.

Налаштування для певних типів машин відображаються на сторінці тільки у відповідних випадках.

ПРИМІТКА: Деякі вимірювання застосовуються лише до певних типів машин.

Зміщення GPS

ПРИМІТКА: Під час використання декількох знарядь використовується лише поперечне зміщення для першого знаряддя.

Щоб уникнути помилок під час відображення, документування та керування секціями, об'єднайте поперечні зміщення з усіх знарядь та введіть це значення для першого знаряддя. Наприклад, якщо перше знаряддя зміщується на 5,1 см (2 дюйми) праворуч, а друге — на 2,5 см (1 дюйм) ліворуч, введіть 1,3 см (0,5 дюйма) праворуч.

• Поперечне зміщення GPS

- Поперечна відстань (зліва або справа) від осьової лінії машини до центра GPS-приймача. Це значення зазвичай встановлюється рівним 0,0, якщо тільки GPS-приймач не зміщений вліво або вправо від осьової лінії машини.

• Лінійне зміщення GPS

- Відстань від центру GPS-приймача до точки на машині.

Вимірювання лінійного зміщення GPS відрізняється залежно від типу машини. Інформацію про вимірювання зміщення див. на екранній довідці.

• Висота GPS

- Відстань по вертикалі від GPS-приймача до землі.

Зміщення з'єднання

- Точка з'єднання — це місце, де знаряддя приєднується до машини. Зміщення з'єднання - це вимірювання відстані між точкою з'єднання та точкою на машині.

Вимірювання зміщення з'єднання відрізняється залежно від типу машини. Інформацію про вимірювання зміщення див. на екранній довідці.

Відновлення заводських налаштувань профілю

ПРИМІТКА: Відновити заводські налаштування профілю можна тільки для машин, визначених дисплеєм.

Заводські налаштування профілю машини зберігаються в блоках управління машини. Зміни цих налаштувань зберігаються в пам'яті дисплея. Щоб скинути налаштування профілю до заводських, натисніть кнопку скидання профілю.

Використовуйте екранний «Довідковий центр» для отримання додаткової інформації про «Диспетчер обладнання» та «Профіль машини».

AL70325,00005DB-UK-04AUG20

Профіль знаряддя

Назва профілю задається автоматично на основі знаряддя, що визначається автоматично, і не може бути збережене. Назву для знаряддя без блока управління задає оператор.

Збереження налаштувань профілю

Натисніть кнопку "Зберегти", щоб зберегти налаштування на всіх вкладках і закрити програму "Профіль знаряддя". Під час переходу між вкладками натискати кнопку "Зберегти" не потрібно.

Налаштування профілю знаряддя зберігаються на дисплеї згідно з наведеними нижче факторами.

- Назва профілю

- Назва виявленого блоку управління знаряддя

ПРИМІТКА: Перед налаштуванням профілю знаряддя вкажіть його робочі параметри у відповідному блоці управління (наприклад, виберіть конфігурацію привода).

У разі зміни деяких налаштувань блоку управління назва змінюється. Наприклад, це стосується зміни налаштувань блоку управління між внесенням добрив і висіванням.

Автоматичне виявлення налаштувань профілю

Якщо під'єднаний блок керування знаряддям, деякі налаштування профілю знаряддя автоматично встановлюються блоком керування знаряддям.

Після початкового під'єднання блоку управління з'явиться повідомлення "Профіль знаряддя створено". Коли в майбутньому знаряддя буде підключене повторно, система ідентифікує його за назвою, після чого будуть завантажені налаштування профілю знаряддя, збережені на дисплеї.

ПРИМІТКА: Якщо вибрати параметр "Налаштувати пізніше", повідомлення з'являтиметься повторно.

Якщо під'єднане знаряддя не визначено, слід створити профіль для цього знаряддя. Натисніть кнопку "Додати знаряддя" в програмі "Диспетчер обладнання", щоб створити профіль знаряддя.

Щоб подивитися визначену в даний момент назву знаряддя, виберіть програму "Центр діагностики" > вкладку "Діагностика контролерів" > виберіть блок управління знаряддям > вкладку "Інформація про блок управління".

Перевірте всі необхідні налаштування перед початком роботи. Робоча точка не встановлюється автоматично.

Типи з'єднань

- Тип з'єднання (зчіпка) визначає спосіб кріплення знаряддя до машини та керує способом визначення дисплеєм руху за машиною. Налаштування типу з'єднання необхідні для таких програм як «Карта покриття», «Документування» та «Управління секціями».

- **Зміщення для поворотної зчіпки**

Деякі знаряддя під'єднуються до трьохточкової задньої зчіпки машини. Для визначення руху знаряддя позаду машини необхідно вказати зміщення для цього центру повороту. Ця опція доступна в тому випадку, якщо в якості типу

з'єднання машини вибрана задня трьохточкова зчіпка.

Робоча ширина

- Робоча ширина — це ширина площі, яка оброблюється, засівається, обприскується або вбирається під час кожного проходу по полю. Вона використовується для створення карт покриття та розрахунку обробленої площі. Для роботи програми «Навігація», «Картування» та «Загальна оброблена площа» необхідно вказати робочу ширину.

Габарити

- **Поперечне зміщення**

Поперечна відстань від центральної точки машини до центральної точки робочої ширини знаряддя. Для роботи програми «Навігація» та «Картографування» необхідні налаштування поперечного зміщення.

ПРИМІТКА: Під час використання декількох знарядь використовується лише поперечне зміщення для першого знаряддя.

Щоб уникнути помилок під час картографування й документування, об'єднайте поперечні зміщення з усього знаряддя й уведіть це значення для першого знаряддя. Наприклад, якщо перше знаряддя зміщується на 5,1 см (2 дюйми) праворуч, а друге — на 2,5 см (1 дюйм) ліворуч, введіть 1,3 см (0,5 дюйма) праворуч.

- **Поворотний центр**

Лінійна відстань від точки з'єднання до поворотного центру знаряддя, яке перебуває в робочому положенні. Зазвичай це навантажені деталі знаряддя, які контактують із ґрунтом. Зміщення поворотного центра важливе для правильного моделювання руху знаряддя навколо кривих. Для роботи системи автоматизації розвороту AutoTrac, програми "Картографування" та пасивної навігації знаряддя необхідне налаштування поворотного центра. Для правильної роботи рекомендується перевіряти значення поворотного центра. Додаткову інформацію можна отримати в екранній довідці.

- **Робоча точка**

Відстань по прямій від точки з'єднання до точки виконання операції. Наприклад, під час внесення насіння чи препарату в ґрунт, збирання врожаю або оброблення ґрунту. Для роботи програми "Картографування" необхідне налаштування робочої точки.

- **Зміщення секції (знаряддя John Deere VT)**

Лінійна відстань від центру обертання до точки, де знаряддя виконує свою роботу. Наприклад, до місця розкидання насіння або продукту, збирання культури чи обробки ґрунту. Для роботи програми «Картування» необхідне налаштування зміщення секції.

Запис роботи

- Тригери запису визначають момент увімкнення та вимкнення запису даних для карт та контролю роботи. На деяких типах машин певні тригери запису можуть бути відсутні.

ПРИМІТКА: При роботі в ручному режимі для увімкнення та вимкнення запису для карти робочих даних необхідно натиснути кнопку "Запис" або "Пауза".

Механічна затримка

- Механічна затримка — це середній час, необхідний для того, щоб продукт досяг ґрунту після отримання команди ввімкнення або вимкнення. Цей параметр залежить від типу машини, знаряддя й комбінації дисплеїв. Для роботи програми «Картування» необхідне налаштування механічної затримки. Ці налаштування важливі для роботи програми «Контроль секцій».

Використовуйте екранний "Довідковий центр" для отримання додаткової інформації про функції "Диспетчер обладнання" та "Профіль машини".

AL70325,000068F-UK-24MAY24

Навігація AutoTrac

Навігація AutoTrac



Навігація AutoTrac

PC28717—UN—25AUG22

AutoTrac — це система рульового управління, яка дозволяє оператору не тримати руки на кермі під час руху машини в полі за створеною навігаційною лінією. Однак, водій має керувати машиною вручну під час розворотів у кінці рядка. Після натискання кнопки відновлення система AutoTrac знову бере управління на себе й керує машиною на суміжному проході.

ch177nn,1685616767892-UK-01JUN23

Ручне керування

Додаткова інформація про створення навігаційних маршрутів і роботу у кожному з режимів стеження наведена далі в розділі "НАЛАШТУВАННЯ ВІДСТЕЖУВАННЯ МАРШРУТУ" та в розділах, присвячених режиму відстежування.

Після створення навігаційного маршруту виведіть машину на маршрут. Найближчий маршрут виділений найбільш широкою білою лінією. Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, поки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки стануть зменшуватися по мірі наближення машини до наступного маршруту.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється системою автоматично по мірі наближення до нового маршруту. Номер маршруту змінюється, коли машина виявляється на півдорозі між двома маршрутами. Коли машина наближується до маршруту, вмикається звуковий сигнал попередження оператора. Система адаптивних кривих (Adaptive Curves) не відображає номер маршруту.

HC94949,00003A0-UK-25SEP13

Загальна інформація

ВАЖЛИВО: Робота системи AutoTrac залежить від глобальної системи позиціонування (GPS), керованої урядом США. За точність і обслуговування системи GPS відповідальність несе виключно уряд США. В систему можуть вноситися зміни, які можуть вплинути на точність і робочі характеристики всього обладнання GPS.

Оператор несе відповідальність за машину і повинен виконувати поворот в кінці кожного проходу. Система не розвертає машину в кінці проходу.

Система AutoTrac доповнює механічні маркери. Оператор повинен оцінити загальну точність системи, щоб визначити, для яких конкретних польових операцій можна використовувати систему автоматизованого рульового управління. Оцінка необхідна, оскільки для різних польових операцій може бути потрібна різна точність. Система AutoTrac використовує мережу диференціальної корекції StarFire разом з GPS. З часом можливі невеликі зміщення положення.

HC94949,000039F-UK-23SEP13

Налаштування навігації



PC15305—UN—19MAR13

Піктограма "Налаштування"

Оберіть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрану навігації для зміни налаштувань конфігурації навігаційної системи.

Майстер навігації

Перемикач майстра навігації дає змогу ввімкнути або вимкнути програму навігації.

HC94949,00003AD-UK-02OCT13

Попередження про поворот



PC17238—UN—11JUL13

Система попередження про поворот заздалегідь попереджає оператора про кінець проходу і відображає відстань до кінця проходу на екрані карти.

На сторінці "Розширені налаштування" програми "Навігація" натискайте кнопку-перемикач, щоб

увімкнути або вимкнути попередження про поворот. Коли попередження про поворот увімкнено, на карті відображається піктограма попередження про поворот.

Система попередження про поворот призначена тільки для прогнозування точки повороту транспортного засобу, на якому увімкнена система паралельного відстежування або AutoTrac в режимі прямого проходу. Попередження про поворот не є попередженням про поворотну смугу. Прогнозування поворотів ґрунтується виключно на інформації про попередні повороти, здійснені машиною. Точки повороту також визначаються, коли вимикається система AutoTrac, а курсова помилка перевищує 45 градусів. Прогнози поворотів збігатимуться з межею поля, тільки якщо межа є лінійною й безперервною, або якщо оператор виконує поворот до чи після перетину межі.

За 10 секунд до перетину прогнозованого повороту починається зворотний відлік відстані і лунає звуковий сигнал. Звуковий сигнал повторюється в момент досягнення точки повороту.

Візуальний індикатор змінює колір на жовтий, коли до прогнозованого повороту залишиться 10 секунд, і на червоний — після проходження прогнозованого місця повороту. Місце повороту позначається білою лінією перетину.

Піктограма попередження про поворот на карті

Коли попередження про поворот увімкнено, на карті відображається піктограма попередження про поворот. Піктограма попередження про поворот використовується для доступу до налаштувань попередження про поворот та вимкнення попередження про поворот за допомогою кнопки-перемикача.

Коли її вимкнено, система попередження про поворот заздалегідь не попереджає оператора про кінець проходу і відображає відстань до кінця проходу на екрані карти. Попередження про поворот потрібно знову увімкнути вручну на сторінці "Розширені налаштування" програми навігації. У вимкненому стані символ попередження про поворот не відображається на карті.

ch177nn,1685616786842-UK-01JUN23

Сигнали відстеження

Сигнали стеження можуть використовуватися як звукові повідомлення про напрямок повороту. Якщо маршрут проходить праворуч від машини, лунають два низькі звукові сигнали. Якщо маршрут проходить зліва від машини, лунає один високий звуковий сигнал. Звуковий сигнал повторюватиметься, доки помилка відхилення від маршруту між машиною і навігаційним маршрутом не стане менше 10-40 см (4-16 дюймів).

ПРИМІТКА: Сигнали відстеження за замовчуванням ввімкнені.

HC94949,00003AE-UK-23SEP13

Повідомлення про зміну робочої ширини

Увімкніть сповіщення про зміну робочої ширини, щоб отримувати сповіщення щоразу, коли робоча ширина машини чи пристрою змінюється.

AL70325,0000550-UK-06SEP19

Розміточні лінії

Розміточні лінії — це навігаційні лінії, які виділяються різними кольорами, щоб нагадати оператору про необхідність виконання дії під час цього проходу. Наприклад, розміточні лінії можуть нагадати оператору про необхідність ручного вимкнення секції просапної сівалки, щоб посівний матеріал не вносився на визначених проходах. Ці визначені проходи можуть використовуватися в якості колії для руху під час сезону, щоб зменшити ущільнення ґрунту та пошкодження культур на решті поля. Для отримання додаткової інформації про лінії розмітки див. Екранну довідку.

AL70325,0000551-UK-12SEP19

Спільний сигнал

Режим спільного сигналу передбачає спільне використання сигналу коригування машини з приймачем знаряддя та інших машин при використанні системи синхронізації машин Machine Sync. На машині має бути встановлено приймач із найточнішим сигналом корекції.

AL70325,0000552-UK-24SEP19

Вибір навігаційного маршруту

При ввімкненні вибору навігаційних маршрутів, дисплей автоматично вибирає навігаційний маршрут щоразу, коли вибрано клієнта, ферму та поле. Якщо поле містить декілька пов'язаних з ним маршрутів, в якості активного маршруту обирається перший маршрут у переліку навігаційних маршрутів.

ПРИМІТКА: Активний маршрут не змінюється, якщо оператор вибирає нове поле під час роботи системи AutoTrac.

Якщо вибране поле не містить пов'язаних навігаційних маршрутів або оператор скидає вибір клієнта, ферми й поля, назва маршруту змінюється на "---", що вказує на відсутність активного маршруту. Щоб вибрати навігаційний маршрут,

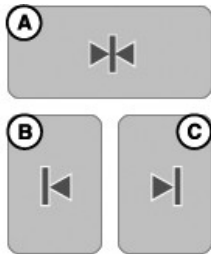
натисніть кнопку «Задати маршрут» на головній сторінці програми «Навігація» або виберіть клієнта, ферма чи поле в програмі «Поля».

ПРИМІТКА: Вибір навігаційного маршруту вмикається за замовчуванням. Скидання до заводських даних або перепрограмування повертає параметри цієї функції до значень за замовчуванням.

ПРИМІТКА: Якщо типом навігаційних ліній є маршрут покриття, перемикач вибору навігаційних маршрутів завжди увімкнено.

ch177nn,1685616820674-UK-01JUN23

Зміщення маршруту



PC16665—UN—18MAR13

A—Зміщення маршруту до центру
B—Зміщення маршруту ліворуч
C—Зміщення маршруту праворуч

Функція зміщення маршруту регулює положення машини ліворуч, у центрі, або праворуч від заданого маршруту. Використовуйте зміщення маршруту, щоб компенсувати похибку глобальної системи позиціонування (GPS).

ПРИМІТКА: Похибка притаманна будь-якій супутниковій системі GPS з функцією диференціального коригування.

В процесі використання диференціальної корекції SF1, SF2 або SF3 (або при роботі в режимі швидкого пошуку RTK) маршрут може зміститися з часом при ввімкненні та вимкненні живлення. Зміщення маршруту можна використовувати, щоб компенсувати похибку GPS.

Функція зміщення маршруту регулює маршрут 0 та всі навігаційні лінії, що пов'язані з ним. Навігаційні лінії зміщуються відповідним чином вліво чи вправо на вказану відстань. Крім того, оператор може відцентрувати навігаційну лінію на положенні машини.

Щоб відцентрувати маршрут відносно поточного положення машини, виберіть функцію зміщення маршруту до центру (A). Щоб змістити лінію ліворуч, виберіть функцію "Змістити маршрут ліворуч" (B).

Щоб змістити маршрут праворуч, виберіть функцію "Змістити маршрут праворуч" (C).

ПРИМІТКА: Майстер зміщення маршруту за промовчанням ввімкнено.

Якщо функція адаптивних кривих активна, функція зсуву маршруту вимикається.

Максимальний доступний крок зміщення маршруту при активній системі AutoTrac становить 30 см (12 дюймів). Якщо систему AutoTrac вимкнено, оператор може встановити крок зміщення до 914 см (360 дюймів).

У разі використання адаптивних кривих застосовувати функцію зсуву маршруту не рекомендовано. Функція зміщення використовує поточний напрямок руху, а не геометрію усього маршруту у цілому. У разі зміщення деякі фрагменти маршруту можуть наблизитися до потрібного значення або віддалитися від нього.

Зміщення маршруту доступне у разі використання кривих АВ. (Див. п. "Зміщення кривих АВ").

Загальне зміщення відображається лише під час редагування прямої ділянки або кільцевого маршруту. Чисте зміщення відображається для будь-яких типів маршрутів.

Зміщення навігаційних ліній спільного використання

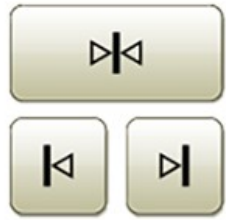
Зміщення навігаційних ліній спільно використовуються в списку навігаційних маршрутів. Для отримання зміщення навігаційних ліній, виберіть іншу навігаційну лінію, а потім виберіть початкову навігаційну лінію. З'являється сповіщення про те, що зміщення було застосоване до спільної навігаційної лінії.

Зміщення однієї лінії

ПРИМІТКА: Зсув однієї лінії доступний лише для прямих маршрутів і кривих АВ.

Система AutoTrac залишається активною, якщо застосовано зсув однієї лінії.

ПРИМІТКА: Зсув однієї лінії можна використовувати лише для зміни маршруту на величину до 30 % відстані між проходами в разі прямих маршрутів і 40 % в разі кривих АВ.



PC28718—UN—25AUG22

Кнопки зміщення однієї лінії

A—Зміщення маршруту до центру
B—Зміщення маршруту ліворуч
C—Зміщення маршруту праворуч

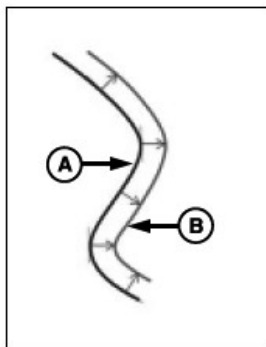
Зміщення однієї лінії регулює положення однієї навігаційної лінії ліворуч або праворуч, не впливаючи на розташування та форму маршрутів навколо нього. У кінці повороту або під час вибору нового маршруту, зміщення скидається на нуль.

Модуль зсуву однієї лінії можна додати на сторінку запуску в програмі "Диспетчер макетів".

ch177nn,1685616840395-UK-01JUN23

Зсув кривих АВ

Дисплеї 4 покоління відображає зміщення кривих АВ, використовуючи іншу логіку, ніж інші методи навігації. Замість прямих зсувів убік для кривих АВ використовують радіальні зсуви. Радіальні зміщення підтримують направлений рух перпендикулярно дотичної кривої в кожній точці вздовж лінії. Кожна точка вздовж кривої зміщується під час відновлення. Зміщення спричиняє зміну форми та геометрії кривої.



PC27479—UN—06SEP19

Приклад зміщення кривих АВ

A—Крива АВ
B—Нова крива АВ

При зміщенні кривої АВ (A) нова крива АВ (B) зміщується радіально в точці зсуву. Радіальний зсув розповсюджується по довжині лінії. Відстань між проходами та напрямком нової кривої АВ засновані на оригінальній кривій АВ.

ПРИМІТКА: Згладжування кривих застосовується до кожного нового проходу. Згладжування може спричинити незначні прогалини у покритті. У разі потреби вирівнювання лінійних сегментів можна вимкнути в навігаційних налаштуваннях.

Імпорт і експорт зсуву кривої АВ

При імпорті кривих АВ зі зміщенням з дисплея GreenStar 3 2630 імпортується зміщені лінії. Якщо змінюються будь-які розміри або програми, криві АВ не відновлюються на основі цих змін. Враховуючи ці зміни, криві АВ необхідно відновити, використовуючи оригінальну лінію кривої АВ.

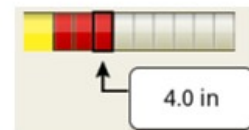
Радіальні зміщення дисплея 4-го покоління несумісні з іншими типами дисплея.

Криві АВ, експортовані на дисплеї GreenStar 2, GreenStar 3 або в службу John Deere Operations Center, зберігають свої радіальні зсуви при зворотному імпорті на дисплей 4-го покоління, тільки якщо криву АВ не було змінено на інших типах дисплеїв.

ch177nn,1685616864851-UK-01JUN23

Налаштування світлодіодної панелі курсовказівника

ПРИМІТКА: Курсовказівник також називається "Індикатор точності проходу".



PC28719—UN—25AUG22

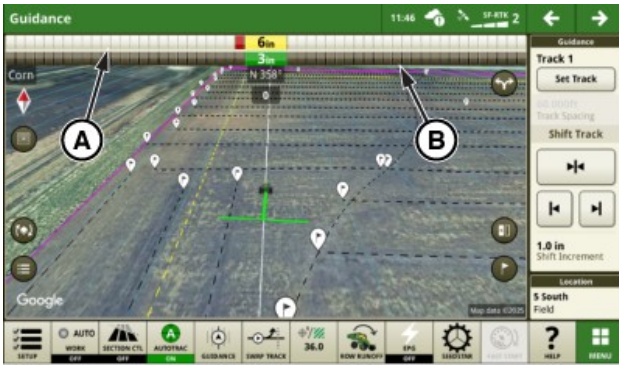
Розмір кроку курсовказівника

Розмір кроку — використовується для налаштування значення відстані відхилення від маршруту для кожного прапорця курсовказівника.

Поверніть в указаному напрямку — якщо вибрано цей параметр, поява світлових індикаторів в лівій частині світлодіодної панелі курсовказівника означає, що для повернення машини на навігаційний маршрут кермо потрібно повертати ліворуч.

З'їзд з маршруту — якщо вибрано цей параметр, поява світлових індикаторів в лівій частині курсовказівника означає, що для повернення машини на навігаційний маршрут кермо потрібно повертати праворуч.

Пасивна світлодіодна панель курсовказівника зняття



PC671879—UN—24JUN25

A—Світлодіодна панель курсовказівника машини
B—Світлодіодна панель курсовказівника знаряддя

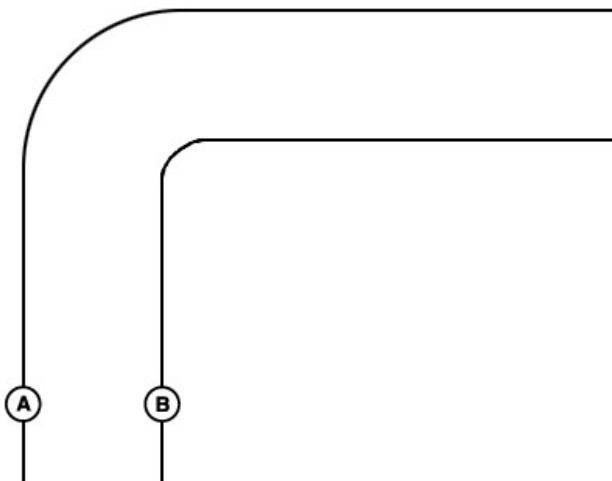
При використанні пасивного навігаційного приладу на дисплеї відображається друга світлодіодна панель курсовказівника.

Світлодіодна панель курсовказівника машини (A) — відображає відстань праворуч або ліворуч, на яку машина відхилилася від навігаційного маршруту.

Світлодіодна панель курсовказівника знаряддя (B) — відображає відстань вправо або вліво, на яку поворотний центр знаряддя відхилився від навігаційного маршруту.

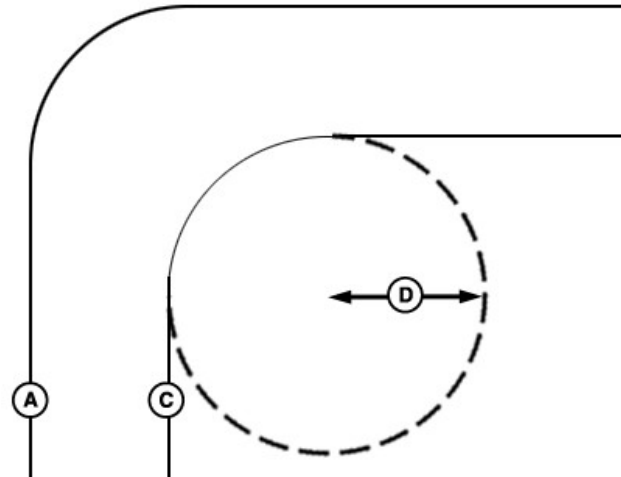
ZIDXK1X,1750231750064-UK-18JUN25

Параметри криволінійного маршруту



PC9529—UN—27OCT06

Згладжування крутих поворотів вимкнено



PC9530—UN—27OCT06

Згладжування крутих поворотів увімкнено

A—Попередній прохід
B—Наступний прохід — згладжування крутих поворотів вимкнено
C—Наступний прохід — згладжування крутих поворотів увімкнено
D—Радіус розвороту в землі

Згладжування крутих поворотів — Коли увімкнено цю функцію, система автоматично згладжуватиме прокладений маршрут, якщо повороти на ньому занадто круті.

Тригер записування кривої — запис маршруту адаптивної кривої може бути ініційований трьома способами: записування вручну, через режим AutoTrac і режим робочого стану.

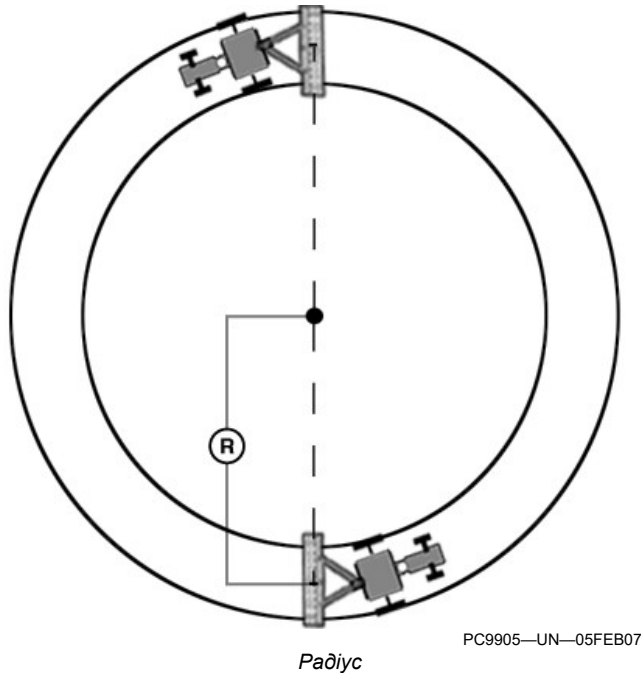
ПРИМІТКА: Рекомендовано припинити записування, якщо потрібно змінити напрямок руху. Запис під час руху заднім ходом може призвести до створення неякісної навігаційної лінії.

- 1. Запис вручну** Записування починається лише тоді, коли оператор натискає кнопку записування. У цьому режимі не використовуються автоматичні тригери.
- 2. Режим роботи AutoTrac** Записування розпочинається, коли систему AutoTrac активовано на проєктованій лінії, і зупиняється після деактивації системи AutoTrac. Кнопку запису можна використовувати для ручного запуску або зупинки запису в цьому режимі.
- 3. Режим робочого стану** Запис прив'язаний до стану функції "Запис роботи". Коли ввімкнено функцію "Запис роботи" та активно виконується робота, починається запис адаптивної кривої. Вона автоматично зупиняється, коли вимкнено функцію "Запис роботи".

Подовження записаної кривої AB — на початку й наприкінці маршрутів кривої AB можна додати прямолінійні подовження. Їхня довжина становить

90 м (300 фт). Якщо ввімкнути цей параметр, подовження до раніше записаних кривих АБ не додаватиметься.

ПРИМІТКА: Щоб лінії не перетинались одна з одною, подовження, можливо, необхідно буде вимкнути. Якщо лінії перетнуться, решту кривих, можливо, не вдасться створити.



PC9905—UN—05FEB07

R—Радіус розвороту знаряддя

Радіус повороту зі знаряддям в землі — поворот з найменшим радіусом, який може виконати знаряддя, що перебуває в землі.

Що вище значення радіусу розвороту знаряддя в землі, то плавніші повороти. Що нижче значення радіусу розвороту знаряддя в землі, то крутіші повороти. Це значення також використовують на машинах без причіпних знарядь.

ПРИМІТКА: Переконайтеся, що для радіусу розвороту знаряддя в землі задано реальне значення відповідно до розміру використовуваного знаряддя.

ZIDXK1X,1750229032945-UK-26JUN25

Налаштування кільцевого маршруту



PC20395—UN—08DEC14

Відстань до центральної точки

Відстань до центру повороту — Відстань від центра кола до поточного місцезнаходження. Максимальна відстань, що відображається: 1609 м (5280 футів). Увімкніть, щоб показати кнопку на навігаційній мапі.

CZ76372,0000739-UK-08DEC14

Відстань між проходами

ПРИМІТКА: Якщо машина віддалилася більше ніж 16 км (10 миль) від руху 0, точність навігаційних ліній знижується.

Відстань між проходами використовується у навігаційній програмі для визначення відстані від поточного проходу до попереднього. Параметр "Інтервал між проходами" аналогічний робочій ширині, але використовується лише для навігації, і ці два значення не залежать одне від одного.

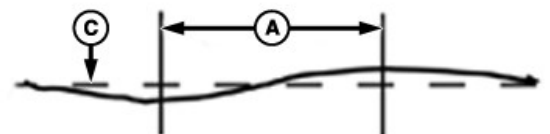
Щоб підтримувати інтервал між проходами, що дорівнює ширині рядку, встановлюйте для параметрів відстані між проходами і робочої ширини однакові значення. Щоб забезпечити певне перекриття для оброблення ґрунту або обприскування, а також врахування похибки GPS-системи, установіть для параметра відстані між проходами значення, що є меншим, ніж значення робочої ширини.

AL70325,00005DC-UK-23JUL20

Чутливість рульового управління

Функція "Чутливість рульового управління" дозволяє налаштовувати інтенсивність роботи системи рульового управління AutoTrac. Висока чутливість рульового управління означає високу інтенсивність роботи функції. Функція дає системі змогу долати складні робочі умови, наприклад за наявності вбудованого знаряддя зі значним тяговим навантаженням. За нижчих налаштувань чутливості рульового управління воно працює менш інтенсивно, що доречно в разі незначного тягового навантаження і вищої швидкості.

Введіть значення від 50 до 200. За замовчуванням — 70. Значення може відрізнятися для різних типів контролерів системи керування



PC17128—UN—18JUN13



PC17129—UN—18JUN13

A—Інтервал 10 секунд
B—Інтервал 1 секунда
C—Графік відхилення від маршруту

- Занадто низьке значення: Якщо чутливість рульового управління занадто низька, на дисплеї з'явиться графік відхилення від маршруту з повільними відхиленнями. Графік відхилення від маршруту (C) зміщується з боку в бік приблизно кожні 10 секунд (A). Якщо відхилення від маршруту серйозніше, дуже поступово збільшуйте чутливість рульового управління, доки не отримаєте бажану точність.
- Занадто високе значення: Вибір найвищої чутливості рульового управління не забезпечить максимальну точність відстеження. У разі надмірної чутливості для компенсації відхилень буде спостерігатись занадто частий рух передніх коліс, що може призвести до значного зношування елементів переднього мосту. Якщо встановити занадто високу чутливість, рух машини стане настільки різким, що чутливість рульового управління через короткий час прийме стандартне значення. Інтенсивність вважається занадто високою, якщо поворот коліс із боку в бік відбувається з інтервалом приблизно в 1 секунду. Якщо колеса роблять занадто багато рухів, поступово зменшуйте чутливість рульового управління, доки не отримаєте бажану продуктивність.

ПРИМІТКА: У разі потрапляння в глибоку колію або борозну, а також після зміни ваги знаряддя допустиме короткочасне порушення маршруту. Правильне налаштування чутливості рульового управління допомагає звести до мінімуму відхилення від маршруту.

Використовуйте екранний "Довідковий центр" для отримання додаткової інформації про чутливість рульового управління.

HC94949,0000377-UK-26SEP13

Налаштування навігаційного маршруту



PC28720—UN—25AUG22

A—Кнопка «Налаштування маршруту»
B—"Додати навігаційний маршрут"
C—"Фільтрувати/сортувати навігаційні маршрути"

1. Натисніть кнопку «Налаштування маршруту» на основному навігаційному екрані.
2. В списку навігаційних маршрутів оберіть маршрут, що вже існує, або створіть новий.

Використовуйте екранний "Довідковий центр" для отримання додаткової інформації про створення різних типів навігаційних маршрутів.

HC94949,00003B0-UK-24MAY24

Кероване захоплення лінії

ПРИМІТКА: Функція керованого захоплення лінії потребує блока управління AutoTrac 2.0. Перевірте тип блока управління на сторінці "Стан системи AutoTrac" у вкладці "Діагностика системи" в програмі "Центр діагностики".

ПРИМІТКА: Функція керованого захоплення лінії доступна не для всіх машин.

Функція керованого захоплення лінії відображає білу пунктирну лінію, яка позначає найефективніший шлях для спрямування машини на лінію навігації. Шлях до лінії навігації визначається швидкістю, положенням машини, кутом коліс і напрямком у момент, коли натиснуто кнопку відновлення. Пунктирна лінія постійно оновлюється, коли машина рухається за допомогою системи навігації AutoTrac у налаштованому (діаграма 2/4) або активованому (діаграма 3/4) стані. Коли машина захоплює лінію навігації, пунктирна лінія зникає.

ПРИМІТКА: Функція керованого захоплення лінії не працює під час руху заднім ходом.

ch177nn,1685616932700-UK-01JUN23

Прямий маршрут



PC28721—UN—25AUG22

Прямий маршрут

у режимі прямого маршруту оператор може здійснювати прямі паралельні проходи завдяки візуальним і звуковим сигналам про відхилення від маршруту.

Оператор може створити початковий прямий маршрут 0 в полі, скориставшись одним із кількох варіантів. Як тільки маршрут 0 (опорний маршрут) визначено, створюються всі проходи для відповідного поля. Кожен новий прохід є ідентичним до початкового, щоб помилки кермування не накопичувались під час руху полем. Створені проходи можна використовувати для забезпечення роботи систем Parallel Tracking або AutoTrac.

Маршрут 0 можна визначити кількома наведеними нижче способами.

- А + Б — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- А + Б — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- А + напрямок — визначення маршруту 0 з рухом на машині в точку А з подальшим введенням попередньо визначеного значення напрямку.
- Широта/довгота — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти і довготи для точок А і В.
- Широта, довгота та напрямок — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти та довготи для точки А й введення попередньо визначеного значення напрямку.
- Доступ до машини. А + В — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- Доступ до машини. А + напрямок — визначення маршруту 0 з рухом на машині в точку А, після чого вводиться попередньо визначене значення напрямку.
- Доступ до машини. Широта, довгота та напрямок — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти та довготи для точки А й введення попередньо визначеного значення напрямку.

ПРИМІТКА: Маршрут 0 можна визначити під час роботи (наприклад, під час висівання), однак деякі кнопки не доступні під час створення навігаційної лінії.

Доступ до машини

Доступ до машини здійснюється за допомогою методу прямого маршруту, що дозволяє вставляти польові дороги між проходами для культур.

Напрямок руху

ПРИМІТКА: Можливість редагування напрямку маршруту доступна лише в тому випадку, якщо використовуються прямі маршрути, створені за допомогою методів "А + напрямок руху" або "широта/довгота + напрямок руху".

Нова інформація про напрямок руху зберігається в поточному маршруті кожного разу при зміні значення. Якщо дані експортуються в службу John Deere Operations Center після зміни напрямку руху, змінений маршрут замінює поточний маршрут, який зберігається в Operations Center.

Метод розрахунку навігаційної лінії

Розрахунок навігаційної лінії за замовчуванням відповідає методу компанії John Deere. Інші методи розрахунку навігаційної лінії:

- Інші виробники 1 — використовує метод розрахунку BeeLine.
- Інші виробники 2 — використовує метод розрахунку Trimble.

ПРИМІТКА: Лінії навігації можна передати іншому користувачу через функцію спільного використання даних поля або через файли налаштування, що використовують USB-накопичувач або бездротове передавання даних.

Ця функція підтримується тільки під час створення нових навігаційних ліній прямого маршруту. Підтримуються всі способи створення нового прямого маршруту, але при створенні нових навігаційних ліній на основі рядків або грядок культур, що були раніше створені з використанням конкуруючої системи, рекомендується використовувати спосіб А+Б. Використання того ж самого способу А+ Напрямок, що й у разі використання конкуруючої системи, не дозволить досягти потрібної ефективності.

Для отримання додаткової інформації про створення прямих маршрутів використовуйте екранну довідку Довідкового центру.

Дублювання маршруту

Під час дублювання маршруту створюється копія поточного навігаційного маршруту.

Нова назва дублювання маршруту за промовчанням відповідає назві початкового маршруту плюс (1). Виберіть поле введення назви маршруту, щоб змінити назву маршруту. Новий маршрут може бути відцентрований відносно машини або зміщений ліворуч або праворуч.

Якщо початковий маршрут створено методом напрямку A+ або методом широта/довгота + напрямок, новий напрямок маршруту можна змінити, вибравши поле введення напрямку.

ch177nn,1740731168324-UK-28FEB25

Quick Line



PC28722—UN—25AUG22
Екранна клавіша "Швидкий маршрут"

За допомогою Quick Line створіть навігаційний маршрут, на сторінці запуску з мінімальним натисканням кнопок. Назва маршруту призначається автоматично, без інформації про налаштування.

Щоб зберегти Quick Line, відкрийте список навігаційних маршрутів, натисніть кнопку редагування й перейменуйте маршрут.

Методи Quick Line:

- Quick Line-Auto B — автоматично створює точку B — після проходження відстані 15 м (49,2 фути).
- Quick Line-A+B — вручну створюють маршрут навігації A+B.

Щоб додати клавішу швидкого доступу Quick Line-Auto B чи Quick Line-A+B на панель швидкого доступу, скористайтесь програмою Диспетчер компоновки.

AL70325,000050D-UK-27SEP22

Навігація за прямим маршрутом

Під час роботи в режимі прямого маршруту немає необхідності пересуватися по маршрутам в певному порядку. Найближчий маршрут виділений найбільш широкою білою лінією.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється автоматично системою по мірі наближення до нового маршруту. Номер проходу означає кількість проходів, що вже були пройдені, та напрямок відносно 0-го проходу.

Напрямок проходу показується відносно напрямку проходу 0 (північ, південь, схід чи захід). Номер проходу змінюється, коли машина опиняється на півдорозі між двома маршрутами.

Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки стануть зменшуватися по мірі наближення машини до наступного маршруту.

Система попередження про поворот визначає відстань до кінця проходу і відображає відповідне значення у верхній правій частині екрану навігації. За 10 секунд до перетину прогнозованого повороту починається зворотний відлік відстані і подається звуковий сигнал, який повторюється в момент досягнення точки повороту.

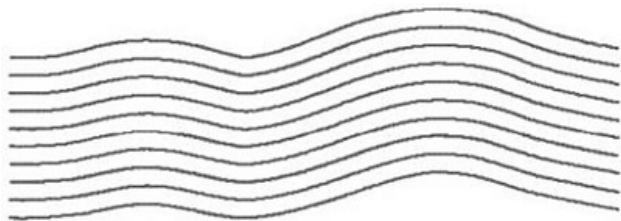
CZ76372,0000737-UK-08DEC14

Криві AB



Криві AB

PC28723—UN—25AUG22



PC9028—UN—16APR06

Використовуючи функцію "Криві AB", оператор має проїхати полем за криволінійним маршрутом із двома кінцевими точками (початок і кінець). Паралельні проходи в будь-якому напрямку генеруються на основі початкового маршруту. Кожен прохід створюється на основі початкового, щоб помилки керування не поширювалися на все поле. Нові проходи не є точними копіями початкового проходу. Кривизна проходу змінюється, щоб мінімізувати однакові похибки між проходами.

ПРИМІТКА: Докладніше про налаштування системи для отримання оптимальних робочих характеристик див. у розділі "Налаштування криволінійних маршрутів".

Початкова зареєстрована довжина кривої AB має

становити не менше 3 м (10 фт) по довжині, щоб бути дійсною кривою АВ.

Після запису кривої АВ (маршруту 0) створюються десять додаткових маршрутів (по п'ять проходів із кожного боку від маршруту 0). Після того як машина проїде п'ятим маршрутом від маршруту 0, система створить десять додаткових маршрутів у відповідному напрямку. Система надалі створюватиме додаткові проходи, після того як машина подолає останній маршрут, зображений на екрані. Машина має перебувати в межах 400 м (0,25 милі) від останнього створеного маршруту, щоб система надалі створювала криволінійні маршрути. Якщо машина перебуває на максимальній допустимій відстані, то для створення маршруту і виведення його на екран може знадобитися кілька хвилин. У цей час на екрані з'являється повідомлення "Розрахунок кривих".

ПРИМІТКА: У режимі "Криві АВ" доступний пропуск проходів.

Нові проходи не є точними копіями початкового проходу. Криволінійність проходів змінюється для збереження однакової похибки між проходками. Криволінійність кожного наступного проходу змінюється по мірі збільшення опуклості або увігнутості наступних проходів.

ПРИМІТКА: У режимі "Криволінійний маршрут АВ" можуть з'являтися повідомлення "Крива малого радіусу" і "Кінець шляху".

Криволінійні маршрути АВ створюються з прямолінійними подовженнями 91 м (300 фт), що прилягають до кінців фактично зареєстрованих маршрутів. Подовження ліній розширюються до і після зареєстрованого рядка, щоб вирівняти машину або продовжити шлях.

Якщо вибрати функцію "Зміщення маршруту", поточний маршрут буде відкориговано, після чого по обидва боки від нього буде знову створено по п'ять проходів. Функцію кривих АВ можна використовувати після створення початкових маршрутів. Додаткові маршрути створюються під час роботи. Для переміщення та відновлення проходів за кривою з А до В використовуйте кнопки "праворуч" та "ліворуч".

Для отримання додаткової інформації про створення криволінійних маршрутів АВ див. екранну довідку Довідкового центру.

Дублювання маршруту

Під час дублювання маршруту створюється копія поточного навігаційного маршруту.

Нова назва дублювання маршруту за промовчанням відповідає назві початкового маршруту плюс (1). Виберіть поле введення назви маршруту, щоб змінити назву маршруту. Новий маршрут може бути

відцентрований відносно машини або зміщений ліворуч або праворуч.

ch177nn,1740731212961-UK-28FEB25

Навігація по кривій АВ

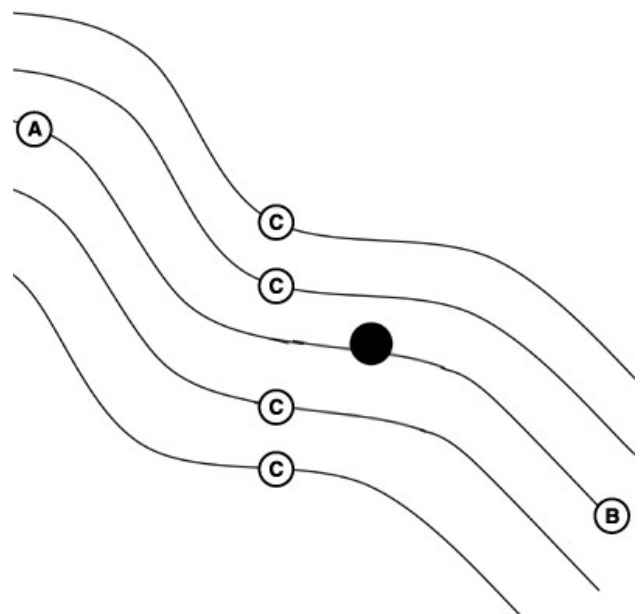
Найближчий маршрут виділений найбільш широкою білою лінією.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється автоматично системою по мірі наближення до нового маршруту. Номер проходу означає кількість проходів, що вже були пройдені, та напрямком відносно 0-го проходу. Напрямок проходу показується відносно напрямку проходу 0 (північ, південь, схід чи захід). Номер проходу змінюється, коли машина опиняється на півдорозі між двома маршрутами.

Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки стануть зменшуватися по мірі наближення машини до наступного маршруту.

CZ76372.0000736-UK-08DEC14

Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод



PC9030C—UN—27OCT06

Об'їзд перешкод



PC15310—UN—09APR13

Кнопки прямолінійної та криволінійної ділянки

A—Точка A
B—Точка B
C—Маршрути, створені на основі маршруту 0
D—Криволінійна ділянка
E—Прямолінійна ділянка

1. Почати запис кривих АВ
2. Якщо потрібно записати прямолінійний маршрут, натисніть кнопку "Прямолінійна ділянка" (Straight Segment).

ПРИМІТКА: Прямолінійна ділянка буде побудована з місця, в якому було натиснуто кнопку "Прямолінійна ділянка" (Straight Segment), до місця, в якому буде натиснуто кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) або "Завершення" (Done) для завершення маршруту.

3. Натисніть кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) для завершення прямолінійної ділянки маршруту і початку запису криволінійної ділянки.

Така функція може бути застосована, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або для об'їзду перешкод.

Під час записування за потреби можна застосовувати кнопки криволінійного і прямого сегментів.

HC94949,00003C3-UK-13SEP13

Адаптивні криві



PC28725—UN—30AUG22

Адаптивні криві

ПРИМІТКА: Див. додаткову інформацію про оптимізацію продуктивності системи. (Див. пункт "Налаштування непрямого маршруту" у цьому розділі)

Функція маршруту адаптивної кривої дозволяє оператору записати непрямої маршрут, пройдений у режимі ручного керування. Після того як записування першого непрямого проходу буде завершено, а машину розвернуто, прокладений маршрут з'явиться на екрані і оператор зможе скористатися системою Parallel Tracking або активувати AutoTrac.

Після запису попереднього проходу кожен додатковий прохід створюється на основі попереднього, щоб помилки керування не накопичувалися під час руху полем.

ПРИМІТКА: Функція пропуску проходу (Skip Pass) дозволяє оператору пропустити наступний відповідно до поточного прохід. Протягом процедури запису адаптивної кривої функція пропуску проходів недоступна.

Створені проходи не є точними копіями початкового. Кривизна проходів змінюється для збереження їхньої точності відносно один одного. За потреби оператор може змінити непрямої маршрут у будь-якій точці поля, просто з'їхавши з прокладеного маршруту.

ПРИМІТКА: У режимі маршруту адаптивної кривої можуть з'являтися повідомлення "Крива малого радіуса" й "Кінець проходу".

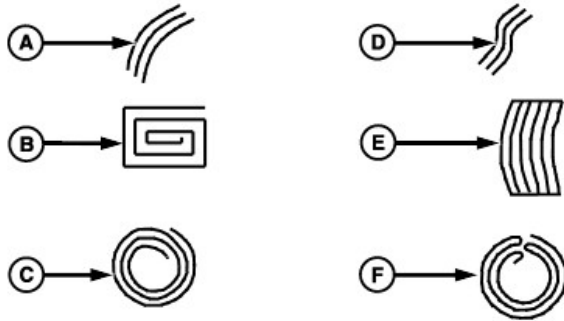
Оператор може проїхати створеними навігаційними лініями в режимі ручного управління, використовуючи функцію Parallel Tracking, або активувавши систему AutoTrac, щойно попередній прохід буде записано й відобразиться прокладений маршрут.

Якщо сеанс записування кривої зупинено, лінія не проєціюватиметься перед машиною. Оператор зможе використовувати систему AutoTrac лише на лініях, доступних з попередніх сеансів записування. Після завершення сеансу всі записані під час нього сегменти кривої буде збережено як один маршрут.

ПРИМІТКА: Під час використання функції адаптивної кривої застосовувати функцію зміщення маршруту не рекомендується. Функція зміщення маршруту не забезпечує компенсацію похибки GPS-систем, під час роботи в режимі адаптивних кривих.

Додаткові сегменти кривої можна додати до наявного маршруту з адаптивною кривою під час редагування навігаційного маршруту.

Для отримання додаткової інформації про створення маршрутів з адаптивною кривою використовуйте екранний "Довідковий центр".



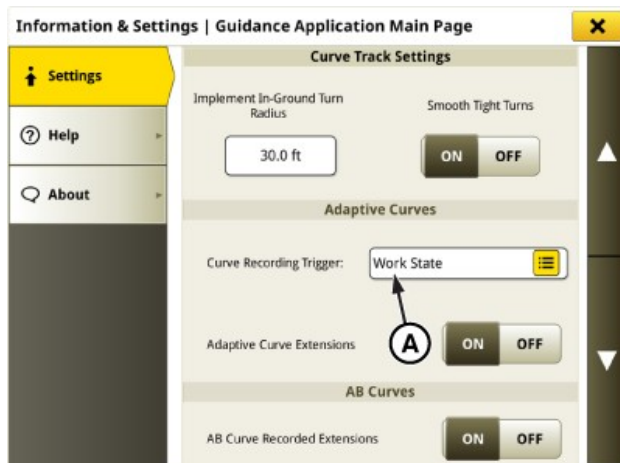
PC9032—UN—17APR06

A—Проста крива
B—Коробочка
C—Спіраль
D—S-подібна крива
E—Трек
F—Коло

У режимі адаптивного криволінійного маршруту оператор може здійснювати рух на основі різних польових шаблонів.

- Проста крива
- S-подібна крива
- Коробочка
- Трек
- Спіраль
- Коло

Подовження ліній можна додати до наявного маршруту адаптивної кривої. Це тимчасові подовжувачі (90 м), які з'являються поряд з лінією. Їх не потрібно реєструвати.



PC676265—UN—26JUN25

Подовження адаптивної кривої

ZIDXK1X,1750231125361-UK-25JUN25

Навігація по адаптивній кривій

ВАЖЛИВО: Для забезпечення відтворюваності операцій за допомогою збережених даних адаптивного криволінійного маршруту необхідно, щоб дані початкового маршруту і подальших проходів по полю створювалися з точністю StarFire RTK. Базова станція RTK повинна працювати у режимі абсолютної бази.

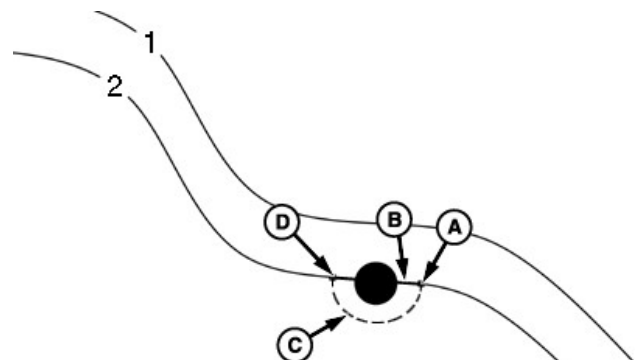
ПРИМІТКА: Відстань між проходами для маршруту за адаптивною кривою є незмінною. Якщо після повернення на поле використовуватиметься знаряддя з іншою шириною, слід записати нові дані.

Найближчий маршрут виділений товщою білою лінією. Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки почне зменшуватися відповідно до ступеню наближення машини до наступного маршруту.

Якщо запис кривої не відбувається, проекція ліній не будується, і оператор може використовувати лише AutoTrac для руху побудованими раніше лініями. Якщо відбувається запис кривої, лінія подовжується з попереднього проходу. Процедура запису може бути застосована для запису чергового проходу в ручному режимі, або для цього можна використовувати систему AutoTrac з використанням триггеру запису кривої чи систему AutoTrac для руху по вже спроектованій лінії.

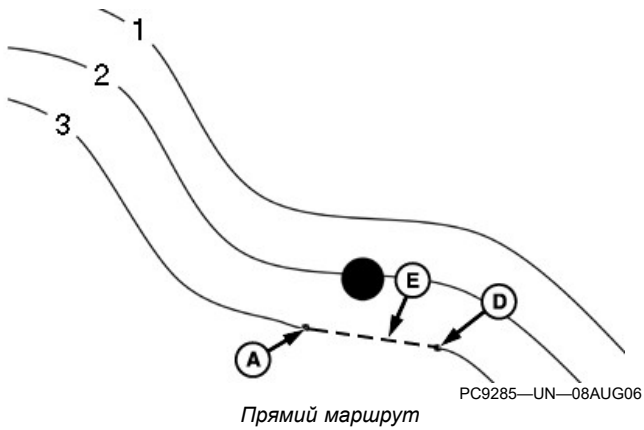
ch177nn,1685616988383-UK-01JUN23

Запис прямолінійної ділянки в межах адаптивної кривої



PC9284—UN—29JUL06

Об'їзд перешкод



Кнопки прямолінійної та криволінійної ділянки

- A—Обрано прямолінійну ділянку
- B—Для з'єднання двох точок створюється прямолінійний сегмент
- C—Маршрут трактора не записується
- D—Обрано криволінійну ділянку
- E—Маршрут, записаний у вигляді прямої лінії між точками A і D
- F—Кнопка "Криволінійна ділянка"
- G—Кнопка "Прямолінійна ділянка"

1. Почніть запис адаптивної кривої.
2. Якщо потрібно записати прямолінійний маршрут, натисніть кнопку "Прямолінійна ділянка".

ПРИМІТКА: Прямолінійна ділянка буде побудована з місця, в якому було натиснуто кнопку "Прямолінійна ділянка" (Straight Segment), до місця, в якому буде натиснуто кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) або "Завершення" (Done) для завершення маршруту.

3. Натисніть кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) для завершення прямолінійної ділянки маршруту і початку запису криволінійної ділянки.

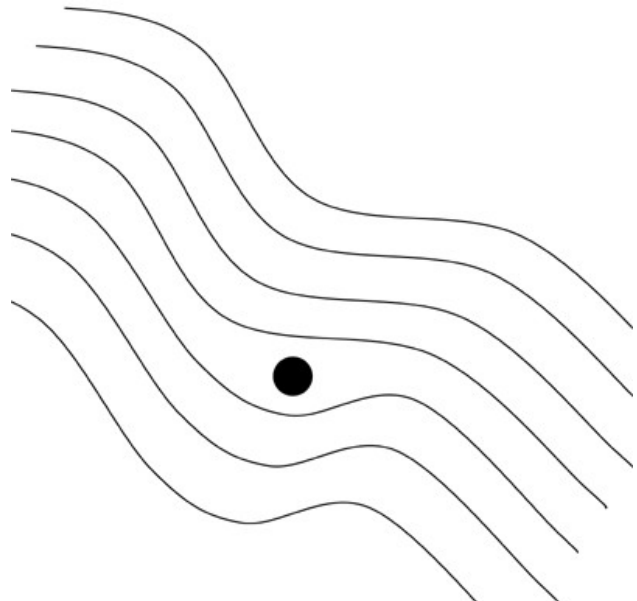
Така функція може бути застосована, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або для об'їзду перешкод.

Під час записування за потреби можна застосовувати кнопки криволінійного і прямого сегментів.

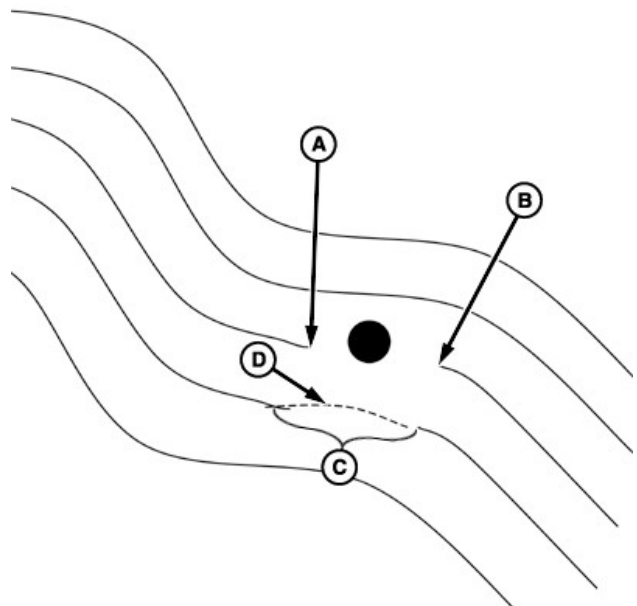
ПРИМІТКА: Довжина найдовшого створеного сегмента може складати 0,8 км (0,5 милі або 2 640 футів). Якщо відстань перевищить це значення, лінійний сегмент не буде з'єднано, що призведе до розриву в маршруті.

HC94949,0000395-UK-13SEP13

Об'їзд перешкод



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

- A—Записування вимкнено
- B—Записування увімкнено
- C—Розриви на наступному проході
- D—Ручне виведення на відновлений маршрут

Оператор має об'їжджати будь-які перешкоди в полі,

працюючи в режимі адаптивних кривих, як-от колодязі, телефонні стовпи чи лінії електропередач.

ПРИМІТКА: Якщо потрібно записати прямолінійний маршрут об'їзду перешкоди, щоб уникнути розриву маршруту, натисніть кнопку «Прямолінійна ділянка».

Записування УВІМКНЕНО. Якщо під час об'їзду перешкоди, що внесе відхилення в прокладений маршрут, залишити записування увімкненим, то таке відхилення буде записане і стане частиною маршруту. Під час наступного проходу в процесі наближення до тієї ділянки поля, для якої було записано відхилення, машина врахує його і поверне відповідно до відхилення. Машина буде рухатись з урахуванням відхилення. Щоб усунути таке відхилення, оператор має перейти на ручне керування машиною і випрямити відхилення. Після того як оператор проїде ділянку поля з відхиленням і знову вийде на потрібний маршрут, можна активувати кнопку відновлення, після чого керувати машиною стане система AutoTrac.

Записування ВИМКНЕНО: Якщо під час наближення до перешкоди та її об'їзду вимкнути записування, а потім увімкнути його знову й активувати систему AutoTrac для завершення проходу, в записаному маршруті на місці перешкоди залишиться розрив. На наступному проході, коли машина наблизиться до розриву, оператор має перейти на ручне керування машиною і проїхати розрив. Відразу після проїзду розриву і повернення на прокладений маршрут можна активувати систему AutoTrac. Під час наступних проходів розрив не відображатиметься, поки для наступного проходу буде увімкнено записування.

ch177nn,1685617008861-UK-01JUN23

AutoPath

Система AutoPath використовує інформацію про ряди або межі, щоб створювати навігаційні лінії для наступних операцій у полі. Система AutoPath дозволяє робити менше припущень і скорочує потребу в діях оператора для точної навігації полем. Лінії системи AutoPath знижують час налаштування, неправильне визначення рядів і пошкодження культури через неправильні налаштування навігації.

Перш ніж використовувати навігаційні лінії AutoPath, імпортуйте дані ліній AutoPath зі служби John Deere Operations Center. Дані ліній AutoPath містяться в файлі налаштувань. Якщо вихідні дані недоступні, навігаційні лінії AutoPath можна створити за допомогою межі. Для отримання додаткової інформації див. "Редагування AutoPath" в екранній довідці.

Вимоги до конкретної машини:

AutoPath сумісний з такими машинами, оснащеними системами John Deere або Reichardt Green Fit AutoTrac:

ПРИМІТКА: Для оптимальної продуктивності використовуйте систему AutoTrac RowSense із функцією AutoPath.

- Трактор
- Обприскувач
- Комбайн
- Валкова жатка John Deere [сумісна лише з системою AutoPath (межі)]

ПРИМІТКА: Документування AutoPath недоступне, якщо в параметрах «Налаштування роботи» увімкнено режим документування ISOBUS.

AutoPath (ряди)

Система AutoPath (ряди) використовує записані дані початкової роботи, зміщення машини, та відстань між проходами, щоб створити навігаційні лінії для наступної роботи в цьому полі. Система AutoPath (ряди) дозволяє робити менше припущень і скорочує потребу в діях оператора для точної навігації культурами на корню. Лінії системи AutoPath знижують час налаштування, неправильне визначення рядів і пошкодження культури через неправильні налаштування навігації.

Вимоги до початкової роботи для системи AutoPath (ряди):

ПРИМІТКА: Точність ліній AutoPath залежить від точності даних початкової роботи. Під час запису початкової роботи рекомендовано використовувати активну навігацію знаряддя або навігацію знаряддя AutoTrac.

Початкова робота — це записана робота, яка використовується для створення ліній AutoPath. Сумісними початковими роботами є обробка ґрунту, висівання та внесення продукту.

ПРИМІТКА: Початкову роботу необхідно записати за допомогою приймача знаряддя.

Якщо початкова робота не містить даних ряду, всі наступні операції на цьому полі, наприклад висівання, внесення добрив або збирання врожаю, мають містити визначені ряди, щоб система AutoPath створила лінії навігації.

Дані про початкову роботу, які відправляються в John Deere Operations Center, повинні записуватися за допомогою наступних пристроїв:

- Приймачі StarFire, що використовують рівень сигналу SF3 або вище на машині та на знарядді.

ПРИМІТКА: Переконайтеся, що модуль компенсації нерівностей рельєфу (ТСМ) відкалібровано на всіх приймачах (машина й знаряддя).

ПРИМІТКА: Для запису даних можна використовувати спільний сигнал.

- Дисплей CommandCenter 4-го покоління або універсальний дисплей 4640, або G5 CommandCenter або універсальний дисплей G5^{Plus}.

Сумісні знаряддя для системи AutoPath (ряди):

- Просапна сівалка John Deere із 2 блоками управління SeedStar або більш новими
- Просапна сівалка виробництва не John Deere з ISOBUS
 - Робоча ширина повинна встановлюватися в залежності від рядів.
 - Якщо ширина ряду вище за 254 см (100 дюйм.), для наступних операцій потрібні визначені ряди.
- Віртуальна пропасна сівалка (знаряддя без блока управління)
 - Робоча ширина повинна встановлюватися в залежності від рядів.
- Знаряддя для обробки ґрунту John Deere з блоком управління
 - Для наступних операцій потрібні визначені ряди.
- Віртуальна обробка ґрунту (знаряддя без блока управління)
 - Робочу ширину рекомендовано встановлювати в залежності від рядів.
 - Якщо робоча ширина не встановлена в залежності від рядів або ширина ряду більша за 254 см (100 дюйм.), для подальших операцій потрібні визначені ряди.

Вимоги до використання системи AutoPath (ряди)

- Файл налаштування, що надходить зі служби John Deere Operations Center, містить дані AutoPath.
- Дисплей повинен мати дійсну ліцензію для AutoPath.
- На машині встановлений приймач StarFire, який використовує рівень сигналу SF3 або вище.

ПРИМІТКА: Для забезпечення оптимальної продуктивності використовуйте той самий рівень сигналу, який використовувався для запису початкової роботи.

- Машину обладнано системами John Deere або Reichardt Green Fit AutoTrac.

- Типом культури має бути просапна культура, що висівається щорічно.

ПРИМІТКА: Система AutoPath не працює з багаторічними культурами.

Створення файлів AutoPath (ряди):

ПРИМІТКА: Для кожного поля можна імпортувати тільки один файл AutoPath. У разі імпортування другого файлу AutoPath старий файл перезаписується.

ПРИМІТКА: Файли AutoPath не можна експортувати з дисплея.

ПРИМІТКА: Файли AutoPath, імпортовані на дисплей, можна змінити, але зміни не синхронізуються з John Deere Operations Center.

Якщо машина заїжджає на поле, яке має пов'язаний файл початкової роботи, лінії AutoPath, оптимізовані для найкоротших шляхів, генеруються автоматично. Поточний маршрут AutoPath можна змінити на сторінці вибору навігаційного маршруту. Натисніть кнопку "Метод", щоб вибрати метод створення проходів. Система AutoPath (ряди) має такі варіанти створення маршрутів:

- Виберіть опцію «Оптимізувати для найменшої кількості проходів», щоб повністю охопити поле, використовуючи якомога менше проходів.

ПРИМІТКА: Якщо робоча ширина поточної операції менша за робочу ширину джерела, параметр «Повторювати проходи початкової роботи» автоматично стає недоступним для вибору.

- Виберіть «Повторювати проходи початкової роботи», щоб використовувати лише проходи, які збігаються з проходами початкової роботи. Повторення проходів початкової роботи зменшує ущільнення ґрунту, але може призводити до перекриття покриття.



Default to this Method

PC613046—UN—20FEB24

Прапорець методу, прийнятого за стандартними налаштуваннями

За замовчуванням вибрано значення "Оптимізувати для найменшої кількості проходів". Щоб змінити значення за замовчуванням на "Повторювати проходи початкової роботи", натисніть кнопку-перемикач і встановіть прапорець у полі "Використовувати цей метод за стандартними налаштуваннями". Цей крок гарантує, що метод створення залишається однаковим для всіх полів.

За замовчуванням лінії AutoPath (ряди) прокладаються на відстань 20 м (66 футів) від кінця ряду. Подовження ліній можна змінити в розширених налаштуваннях. Система AutoPath (ряди) може з'єднувати лінії через проміжок до 50 м (164 фути), наприклад, через водний шлях.

ПРИМІТКА: Якщо виявлено, що платформа — це машина для збирання цукрової тростини, за стандартним налаштуванням використовуватиметься значення "Вимк".

ПРИМІТКА: Докладнішу інформацію про розширені налаштування наведено в Екранній довідці.

AutoPath (межі)

ПРИМІТКА: Файли AutoPath не можна експортувати з дисплея.

Система AutoPath (межі) використовує інформацію про межі поля для створення навігаційних ліній. Для створення проходів системі AutoPath (межі) потрібна точна інформація про межі поля. Цей метод підходить для машин, що працюють у незасіяних рядах, а також для висівання нових просапних культур.

Створення файлів AutoPath (межі):

Коли машина виїжджає в поле, яке не має пов'язаного файлу початкової роботи, але має визначену межу, система AutoPath (межі) створює проходи на основі таких умов:

- Після надання спільного доступу до плану позашляхової навігації від межі, система AutoPath (межі) буде генерувати дані безпосередньо.
- Якщо між машинами не було поширено жодного заздалегідь створеного плану робіт, але межу для поточного поля визначено, оператор може вибрати наявний план меж для поля або створити новий план меж за допомогою меню даних.
- Якщо інформація про межу поля не заповнена, користувач може натиснути на ярлик для програми "Поля та межа", щоб завершити налаштування інформації про межу. Неможливо виконати завдання AutoPath (межі), доки межу не буде завершено.

ПРИМІТКА: Якщо файл початкової роботи існує, система AutoPath (ряди) створить проходи з даних початкової роботи.

Якщо початкову підказку для вирівнювання межі було пропущено, AutoPath (межі) можна створити в будь-який час за допомогою функції налаштування маршруту, у якій можна вибрати лінію AutoPath і скористатися наявним планом межі або створити новий під час редагування лінії AutoPath.

Система AutoPath (межі) має такі варіанти створення маршрутів:

- Виберіть "Кут повороту", щоб створити маршрути під потрібним кутом.
- Виберіть "Вирівняти за межею", щоб створити маршрути, паралельні до межі.
- Виберіть "З наявного маршруту", щоб створити прямі маршрути, паралельні наявній навігаційній лінії.

Функція вирівнювання за межею дозволяє оператору легко створювати набір прямих навігаційних маршрутів, вирівняних із визначеною секцією межі поля. Дисплей за замовчуванням установлює найдовший прямий край межі, але можна вибрати будь-який край.

За замовчуванням лінії AutoPath (межі) прокладаються на відстань 20 м (66 футів) від кінця ряду.

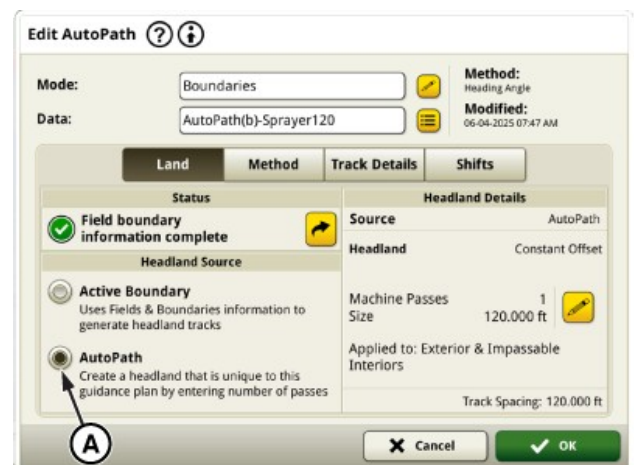
ПРИМІТКА: Докладнішу інформацію про розширені налаштування наведено в Екранній довідці.

Створення поворотних смуг:

Якщо поворотну смугу визначено в програмі AutoPath (межі), програма "Поля та межі" має вказувати на те, що поворотну смугу визначено в іншому місці, і спрямовувати користувачів до використання визначення поворотної смуги AP.

Щоб створити поворотну смугу, виконайте наведену нижче процедуру:

- 1.Перейдіть до розділу "Редагування" в Autopath.
- 2.Виберіть джерело поворотної смуги Autopath.



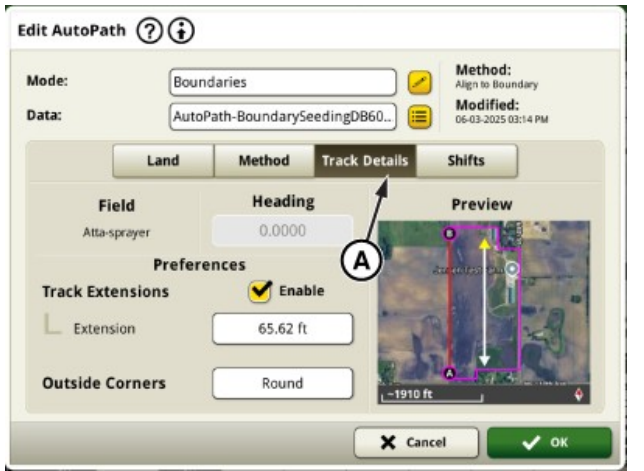
PC676263—UN—17JUN25

Джерело створення поворотної смуги

A—Autopath;

- 3.Натисніть на "Проходи машини", щоб налаштувати кількість проходів.
- 4.Натисніть кнопку ОК, щоб завершити процедуру.

Відомості про маршрут



PC676267—UN—24JUN25

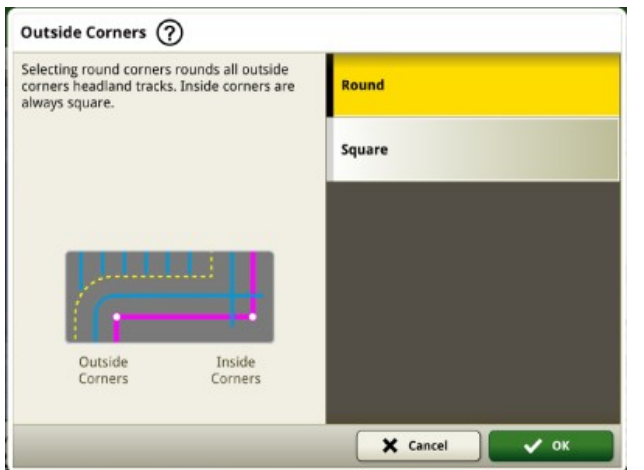
Вкладка "Дані маршруту"

A—Вкладка «Дані маршруту»

На вкладці "Відомості про маршрут" відображається інформація про поле, напрямку, межі та поворотні смуги для вибраного маршруту.

ПРИМІТКА: Інформація про межі та поворотні смуги не потрібна, якщо файл AutoPath генерується з рядків.

Параметр "Тип зовнішнього кута" надає можливість вибирати між прямим або непрямым зовнішнім кутом.



PC676266—UN—24JUN25

Зовнішні кути

У вікні попереднього перегляду відображається попередній перегляд файлу AutoPath, який буде створено. Напрямок маршруту можна змінити, вибравши поле введення та відрегулювавши до потрібних значень.

Метод створення AutoPath можна змінити на вкладці "Відомості про маршрут", натиснувши кнопку "Редагувати" поруч із назвою методу.

ПРИМІТКА: Додаткову інформацію можна отримати в екранній довідці.

Налаштування видимості маршруту можна використовувати для вибору ліній, які відображатимуться на карті. Режим карти можна перемикає між усіма маршрутами, польовими маршрутами та маршрутами на поворотній смузі. За замовчуванням відображається "Показати всі маршрути".

ПРИМІТКА: Налаштування видимості маршруту недоступні під час використання AutoPath (ряди).

ZIDXK1X,1751350378549-UK-08JUL25

Налаштування системи AutoPath

Для кращої точності під час використання AutoPath рекомендується налаштувати програму для машини, знаряддя й дисплея.

Створення початкової роботи

Посів як початкова робота

- Визначте та введіть розміри знаряддя в програмі "Диспетчер обладнання".

ПРИМІТКА: Використовуйте "Віртуальне знаряддя" для знаряддя без функції SeedStar 2 і для застарілого знаряддя.

- За потреби налаштуйте профіль віртуального знаряддя.
- Введіть ширину знаряддя у відповідних рядках.
- Установіть приймач знаряддя та введіть розміри приймача в програмі «Диспетчер обладнання».
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або кінематики в реальному часі (RTK) для приймача знаряддя (підтримується спільний сигнал).
- Сервер CommandCenter 4600 v2 або універсальний дисплей 4640 з активацією/підпискою Automation 4.0.

ПРИМІТКА: Для належної роботи системи AutoPath важливе значення має точне калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу (TCM). Якщо це можливо, використовуйте метод розширеного калібрування TCM.

- Відкалібруйте модуль компенсації нерівностей рельєфу (TCM) машини й знаряддя.
- Оптимізуйте точність системи навігації знаряддя від проходу до проходу. (рекомендовано)
- Вкажіть організацію, клієнта, ферму та поле.
- Установіть тип роботи "Посів".

- Установіть типом культури просапну культуру, що висівається щорічно, наприклад кукурудзу.
- Створіть навігаційні лінії AutoTrac. Можна використовувати навігаційні лінії з ручним управлінням, але це не рекомендовано.

Обробка ґрунту як початкова робота

- Визначте та введіть розміри знаряддя в програмі "Диспетчер обладнання".

ПРИМІТКА: Використовуйте "Віртуальне знаряддя" для знаряддя без функції SeedStar 2 і для застарілого знаряддя.

- За потреби налаштуйте профіль віртуального знаряддя.
- Введіть ширину знаряддя у відповідних рядках.
- Установіть приймач знаряддя та введіть розміри приймача в програмі "Диспетчер обладнання".
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача машини.
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача знаряддя (підтримується спільний сигнал).
- Сервер CommandCenter 4600 v2 або універсальний дисплей 4640 з активацією/підпискою Automation 4.0.

ПРИМІТКА: Для належної роботи системи AutoPath важливе значення має точне калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу (TCM). Якщо це можливо, використовуйте метод розширеного калібрування TCM.

- Відкалібруйте модуль компенсації нерівностей рельєфу (TCM) машини й знаряддя.
- Оптимізуйте точність системи навігації знаряддя від проходу до проходу. (рекомендовано)
- Вкажіть організацію, клієнта, ферму та поле.

ПРИМІТКА: Обробку ґрунту необхідно використовувати як вторинну роботу, щоб визначити кількість рядків і міжрядкову відстань. Знаряддя з контролером норми внесення та старими пневматичними завантажувачами насіння не підтримують функцію введення кількості рядків і міжрядкової відстані.

- Установіть тип роботи "Внесення" й "Обробка ґрунту".
- Створіть навігаційні лінії AutoTrac. Можна використовувати навігаційні лінії з ручним управлінням, але це не рекомендовано.

Використання початкової роботи

Посів з обробкою ґрунту у якості початкової роботи

- Визначте та введіть розміри знаряддя в програмі "Диспетчер обладнання".

ПРИМІТКА: Використовуйте "Віртуальне знаряддя" для знаряддя без функції SeedStar 2 і для застарілого знаряддя.

- За потреби налаштуйте профіль віртуального знаряддя.
- Введіть ширину знаряддя у відповідних рядках.
- Установіть приймач знаряддя та введіть розміри приймача в програмі "Диспетчер обладнання".
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача машини.
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача знаряддя (підтримується спільний сигнал).
- Сервер CommandCenter 4600 v2 або універсальний дисплей 4640 з активацією/підпискою Automation 4.0.

ПРИМІТКА: Для належної роботи системи AutoPath важливе значення має точне калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу (TCM). Якщо це можливо, використовуйте метод розширеного калібрування TCM.

- Відкалібруйте модуль компенсації нерівностей рельєфу (TCM) машини й знаряддя.
- Оптимізуйте точність системи навігації знаряддя від проходу до проходу. (рекомендовано)
- Вкажіть організацію, клієнта, ферму та поле.
- Установіть тип роботи "Посів".
- Дані AutoPath містяться в файлі налаштувань.
- Створіть навігаційні лінії, використовуючи дані AutoPath.

Внесення після посіву (самохідна машина для внесення)

- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача машини.

ПРИМІТКА: Для належної роботи системи AutoPath важливе значення має точне калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу (TCM). Якщо це можливо, використовуйте метод розширеного калібрування TCM.

- Відкалібруйте TCM машини.
- Визначте ширину машини або відстань між проходами.
- Сервер CommandCenter 4600 v2 або універсальний дисплей 4640 з активацією/підпискою Automation 4.0.
- Машину обладнано системою AutoTrac RowSense i/або Vision. (рекомендовано)
- Вкажіть організацію, клієнта, ферму та поле.

- Установіть тип роботи «Внесення».
- Установіть типом культури просапну культуру, що висівається щорічно, наприклад кукурудзу.
- Дані AutoPath містяться в файлі налаштувань.
- Створіть навігаційні лінії, використовуючи дані AutoPath.

Внесення після посіву (причіпна машина для внесення)

- Визначте та введіть розміри знаряддя в програмі "Диспетчер обладнання".

ПРИМІТКА: Використовуйте "Віртуальне знаряддя" для знаряддя без функції SeedStar 2 і для застарілого знаряддя.

- За потреби налаштуйте профіль віртуального знаряддя.
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача машини.

ПРИМІТКА: Для належної роботи системи AutoPath важливе значення має точне калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу (TCM). Якщо це можливо, використовуйте метод розширеного калібрування TCM.

- Відкалібруйте TCM машини.
- Визначте ширину машини, відстань між проходами або під'єднайте жатку.
- Сервер CommandCenter 4600 v2 або універсальний дисплей 4640 з активацією/підпискою Automation 4.0.
- Машину обладнано системою AutoTrac RowSense i/або Vision. (рекомендовано)
- Вкажіть організацію, клієнта, ферму та поле.
- Установіть тип роботи «Внесення».
- Установіть типом культури просапну культуру, що висівається щорічно, наприклад кукурудзу.
- Дані AutoPath містяться в файлі налаштувань.
- Створіть навігаційні лінії, використовуючи дані AutoPath.

Збирання врожаю (самохідний комбайн)

- Визначте та введіть розміри знаряддя в програмі «Диспетчер обладнання».
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача машини.

ПРИМІТКА: Для належної роботи системи AutoPath важливе значення має точне калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу (TCM). Якщо це можливо, використовуйте метод розширеного калібрування TCM.

- Відкалібруйте TCM машини.

- Визначте ширину машини, відстань між проходами або під'єднайте жатку.
- Сервер CommandCenter 4600 v2 або універсальний дисплей 4640 з активацією/підпискою Automation 4.0.
- Машину обладнано системою AutoTrac RowSense i/або Vision. (рекомендовано)
- Вкажіть організацію, клієнта, ферму та поле.
- Установіть тип роботи «Збирання врожаю».
- Установіть типом культури просапну культуру, що висівається щорічно, наприклад кукурудзу.
- Дані AutoPath містяться в файлі налаштувань.
- Створіть навігаційні лінії, використовуючи дані AutoPath.

Збирання врожаю (причіпний комбайн)

- Визначте та введіть розміри знаряддя в програмі "Диспетчер обладнання".

ПРИМІТКА: Використовуйте "Віртуальне знаряддя" для знаряддя без функції SeedStar 2 і для застарілого знаряддя.

- За потреби налаштуйте профіль віртуального знаряддя.
- Установіть приймач знаряддя та введіть розміри приймача в програмі «Диспетчер обладнання».
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача машини.
- Увімкніть корекцію за допомогою SF3 або RTK для приймача знаряддя (підтримується спільний сигнал).
- Сервер CommandCenter 4600 v2 або універсальний дисплей 4640 з активацією/підпискою Automation 4.0.

ПРИМІТКА: Для належної роботи системи AutoPath важливе значення має точне калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу (TCM). Якщо це можливо, використовуйте метод розширеного калібрування TCM.

- Відкалібруйте TCM машини.
- Машину обладнано системою AutoTrac RowSense i/або Vision. (рекомендовано)
- Вкажіть організацію, клієнта, ферму та поле.
- Установіть тип роботи «Збирання врожаю».
- Установіть типом культури просапну культуру, що висівається щорічно, наприклад кукурудзу.
- Дані AutoPath містяться в файлі налаштувань.
- Створіть навігаційні лінії, використовуючи дані AutoPath.

Подробиці карти AutoPath

Натисніть кнопку Подробиці карти AutoPath, щоб переглянути інформацію про рядки й проходи з початкової роботи. Подробиці карти AutoPath надають можливість оператору бачити, як система AutoPath планує навігаційні лінії на конкретному полі.

Натисніть кнопку "Ряди", щоб сховати або відобразити дані ряду.

Натисніть "Проходи початкової роботи", щоб сховати або відобразити проходи, створені з початкової роботи.

Встановіть прапорець "Початкові напрямки", щоб приховати або відобразити стрілки напрямків. Якщо увімкнено, стрілки напрямку показують напрямок руху початкового проходу.

ch177nn,1685617047678-UK-01JUN23

Круговий маршрут



PC28726—UN—30AUG22

Круговий маршрут

У режимі кругового маршруту оператор може створювати концентричні кругові навігаційні лінії. Цей тип маршруту призначено для використання на полях із віссю повороту.

Кільцевий маршрут ґрунтується на координатах широти і довготи центру повороту. Концентричні навігаційні лінії створюються на основі відстані між проходами в радіусі до 1,6 км (1 милі) від поворотного центру.

Режим кругового маршруту розрахований на рух навколо осі повертання поверхнею землі з ухилом менше 2%. Оскільки режим кільцевого маршруту передбачає створення кільцевого простору на рівній поверхні, інтервал між навігаційними лініями і маршрут осі повороту не збігаються, оскільки на схилах маршрути більше віддаляються від осі повороту. Причиною цього є різниця між відстанями, які машина проходить на схилі і на рівній поверхні. Різниця у відстанях збільшується пропорційно збільшенню ухилу.

Зміщення маршруту використовується для радіального зміщення маршрутів у бік центральної точки або від неї. Положення самої центральної точки не змінюється унаслідок зміщення маршруту. Зміщення маршруту дає змогу оператору використовувати різні значення ширини знаряддя, а також враховувати різну довжину систем кругового зрошення або збільшення чи зменшення довжини

їхніх поливальних секцій. У разі додавання, змінення або видалення кромки кільцевого маршруту наявні зміщення для цього маршруту видаляються. Використання зміщення для маршруту з кромкою призводить до того, що знаряддя не вирівнюється з кромкою.



PC20395—UN—08DEC14

Відстань до центральної точки

Відстань до центру повороту означає відстань від центра кола до поточного місцезнаходження. Максимальна відстань, що відображається: 1609 м (5280 фт). Щоб кнопка з'явилася на навігаційній карті, відповідну функцію слід увімкнути в налаштуваннях кругового маршруту. Після появи кнопки на навігаційній мапі натисніть кнопку, щоб показати або приховати відстань.

Існують два способи створення кругового маршруту:

Коло за широтою/довготою



PC28727—UN—25AUG22

Коло за широтою/довготою

- Якщо відомі координати широти і довготи осі повертання, введіть розташування для створення кільцевого маршруту.

Рух по колу



PC28726—UN—30AUG22

Рух по колу

- Координати широти і довготи центру повороту розраховуються на базі траєкторії руху. Навколо цих координат створюються концентричні кільцеві навігаційні лінії.
- Для оптимального розрахунку центра кола рекомендується проїхати коло повністю. Якщо машина проїде більше повного кола, це не підвищить точність розрахунку.

Використовуйте екранний "Довідковий центр" для

отримання додаткової інформації про створення кільцевих маршрутів.

AL70325,000041F-UK-27SEP22

Край кругового маршруту



PC17399—UN—08DEC14

ПРИМІТКА: Кромку кільцевого маршруту можна використовувати лише на дисплеях 4-го покоління. Інформацію про край не можна використовувати на дисплеях GreenStar 3.

Край кругового маршруту — це зовнішня межа кругового маршруту. На навігаційній карті вона відображається помаранчевою лінією.

За наявності краю кругового маршруту навігаційні лінії можна створювати, починаючи від нього. У протилежному випадку навігаційні лінії створюються, починаючи від поворотного центру.

ПРИМІТКА: Відстань між проходами і робоча ширина повинні бути однаковими, щоб край знаряддя вирівнювався за кромкою.

Під час створення навігаційних ліній кромка стає початком відліку замість центру кола. Це може бути корисно, якщо на одному і тому ж полі використовуються знаряддя, призначені для різної відстані між проходами. Просто вкажіть нову відстань між проходами, і навігаційні лінії буде скореговано, починаючи від краю. Навігаційні лінії буде створено, починаючи від кромки з використанням відповідних значень інтервалів та зміщення. Якщо видалити край, навігаційні лінії створюватимуться від центра назовні.

ch177nn,1685617082154-UK-01JUN23

Навігація за кільцевим маршрутом

В процесі роботи в режимі кільцевого маршруту немає необхідності пересуватися по маршрутам в певному порядку. Найближчий маршрут виділений найбільш широкою білою лінією.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється автоматично системою по мірі наближення до нового маршруту. Номер проходу означає кількість проходів, що вже були пройдені, та напрямок відносно 0-го проходу. Напрямок проходу показується відносно напрямку проходу 0 (північ, південь, схід чи захід). Номер

проходу змінюється, коли машина опиняється на півдорозі між двома маршрутами.

Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки стануть зменшуватися по мірі наближення машини до наступного маршруту.

CZ76372,0000734-UK-08DEC14

Маршрут зафарбовування замкнутої області



PC28728—UN—25AUG22

Маршрут зафарбовування замкнутої області

Створення маршруту зафарбовування замкнутої області передбачає прокладання навігаційних ліній на основі розмірів зовнішньої межі й відстані між проходами.

ПРИМІТКА: Маршрут зафарбовування замкнутої області не враховує компенсацію нахилу поверхні. На полі з великою кількістю схилів рекомендується використовувати режим адаптивної кривої.

На дисплеї буде створено три навігаційні лінії на основі форми межі та відстані між проходами — одну зовнішню і дві внутрішні. Додаткові маршрути за розташуванням межі створюються, коли машина виїжджає на поле.

ПРИМІТКА: Якщо вибрано параметр зміщення маршруту, усі маршрути коригуються та створюються повторно.

Маршрут з розміткою поля прямими лініями

Натисніть кнопку «Запис заповнення» для заповнення поля прямими проходами у зазначених межах. Функція заповнення поля прямими лініями використовує метод А + В функції побудов прямих маршрутів. В разі використання управління секціями рекомендується завершити визначення меж зафарбованої замкнутої області перед використанням функції запису заповнення.

Маршрут зафарбовування замкнутої області не можна експортувати на інший дисплей. Якщо

маршрутом зафарбовування замкнутої області потрібно скористатися на іншому дисплеї, створіть його заново на основі тієї самої зовнішньої межі.

AL70325,0000454-UK-27SEP22

Керівництво з маршруту зафарбовування замкнутої області

Найближчий маршрут виділений товщею білою лінією.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється автоматично системою по мірі наближення до нового маршруту. Номер проходу означає кількість проходів, що вже було пройдено та напрямком відносно 0-го проходу. Напрямок проходу показується відносно напрямку проходу 0 (північ, південь, схід чи захід). Номер проходу змінюється, коли машина опиняється на півдорозі між двома маршрутами.

Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки стануть зменшуватися у відповідності до ступеню наближення машини до наступного маршруту.

AL70325,0000455-UK-06NOV17

Набір марш.

Група маршрутів — це група навігаційних ліній, створених оператором. Групи маршрутів дозволяють оператору швидко перемикає навігаційні маршрути.

Створення групи маршрутів

1. Натисніть кнопку "Налаштувати маршрут" або скористайтесь модулем "Наступний маршрут".
2. Натисніть кнопку задавання нового маршруту.
3. Натисніть кнопку «Додати маршрут» та виберіть необхідний маршрут із списку.
4. Повторюйте крок 3, доки бажані маршрути не буде додано в групу маршрутів.

Вибір набору маршрутів

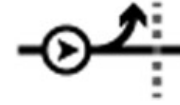
1. Натисніть кнопку налаштування маршруту або скористайтесь модулем сторінки запуску «Наступний маршрут».
2. Виберіть групу маршрутів на сторінці списку навігаційних маршрутів.

ПРИМІТКА: Видалення лінії з набору маршрутів не усуває її з екрану. Видалення набору маршрутів не усуває ліній, що входять до нього, з екрану.

Докладніше див. у файлах "Екранної довідки".

AL70325,00005EE-UK-21JUL20

Зміна маршруту



PC17412—UN—15JUL13

Функція змінення маршруту дає змогу оператору перемикає між навігаційними лініями. Перш ніж використовувати функцію змінення маршруту, слід створити групу маршрутів (групу навігаційних ліній) або підготувати глобальну групу маршрутів (усі навігаційні лінії, доступні на дисплеї). Якщо активовано функцію зміни маршруту, вона змінює навігаційну лінію на іншу на підставі порядку навігаційних ліній у Наборі маршрутів.

Перехід до наступного маршруту

ПРИМІТКА: Функція зміни маршруту неактивна, якщо не обрати маршрут.

Щоб обрати наступну навігаційну криву, використовуйте один з наступних методів:

- У модулі «Наступний маршрут» натисніть кнопку «Змінити».
- Натисніть екранну клавішу "Змінити маршрут" на панелі швидкого доступу.

AL70325,00005E0-UK-08JUL20

Кругова діаграма стану системи AutoTrac

Піктограма AutoTrac позначає чотири стадії діаграми стану AutoTrac:

1. Установлено



Установлено

PC28729—UN—25AUG22

Контролер рульового керування й решта обладнання, необхідне для використання, встановлено.

- Виявлено блок управління рульової системи.
- Виявлено ліцензію AutoTrac.

ПРИМІТКА: Необхідно виконати заходи безпеки блока управління рульової системи, якщо такий контролер підтримується.

2. Налаштовано



Налаштовано

PC28730—UN—29AUG22

Вибрано відповідний режим стеження, а також заданий коректний маршрут 0. Вибрано правильний рівень сигналу StarFire для роботи AutoTrac. Машина має відповідати наведеним нижче умовам:

- Систему навігації ввімкнено.
- Визначено маршрут 0.
- Наявний сигнал StarFire.
- У блоці управління рульової системи не зафіксовано активних несправностей.
- Швидкість машини перебуває в межах діапазону.
- Повідомлення модуля TCM доступне й дійсне.
- На машині ввімкнено належну робочу передачу.

3. Активовано



Активовано

PC28731—UN—25AUG22

Натиснуто кнопку увімкнення/вимкнення AutoTrac. Усі умови для роботи системи AutoTrac виконано, система готова до активації.

- Натисніть кнопку увімкнення/вимкнення рульового управління, щоб увімкнути режим "Рульове управління".

4. Увімкнено



Увімкнено

PC28732—UN—25AUG22

Натиснуто кнопку відновлення, і система AutoTrac керує машиною.

- Натисніть кнопку відновлення, щоб активувати систему AutoTrac.

Останній код виходу: Вказує, чому систему AutoTrac деактивовано або чому її не може бути активовано. Коди виходу відображаються в новому затіненому вікні у верхній частині екрану.

ZIDXX1X,1750251383846-UK-18JUN25

Увімкнення системи AutoTrac



PC28733—UN—30AUG22

Перемикач увімкнення/вимкнення рульового управління

A—Увімкнення рульового управління
B—Вимкнення рульового управління

Для увімкнення системи AutoTrac повинні бути виконані наступні умови:

- Машину обладнано блоком управління рульової системи, що підтримує функцію AutoTrac.
- Дійсна активація системи AutoTrac.
- Створено навігаційний маршрут. Див. далі в цьому розділі "Створення навігаційного маршруту".
- Обрано правильний рівень сигналу StarFire для активації AutoTrac (SF1, SF2, SF3 чи RTK) і прийнято допустимий сигнал GPS.
- Є функція AutoTrac із відповідними допустимими сигналами GPS, у тому числі SF1, SF2, SF3 або RTK.
- У блоці управління рульової системи не зафіксовано активних несправностей.

ПРИМІТКА: Мінімальна й максимальна дозволені швидкості залежать від типу машини та версії ПЗ контролера рульового управління.

Для увімкнення системи AutoTrac натисніть перемикач рульового управління. Якщо натиснути кнопку ще раз, систему AutoTrac буде вимкнено.

ch177nn,1685617259334-UK-01JUN23

Вимкнення системи AutoTrac, якщо вона не використовується



Піктограма налаштувань

PC15305—UN—19MAR13

ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Щоб запобігти смерті або серйозним травмам, вимикайте систему навігації перед виїздом на дорогу.

Перемикач майстра навігації керує програмою навігації.

ВАЖЛИВО: Уникайте пошкоджень системи. Скасуйте вибір будь-якого активного маршруту в списку навігаційних маршрутів, перш ніж вимикати програму навігації.

Кнопка увімкнення/вимкнення керування на сторінці запуску модуля вмикає та вимикає лише систему AutoTrac, але не вимикає програму навігації.

ПРИМІТКА: Програма навігації вимикається разом із Майстром навігації. Це стосується всіх навігаційних функцій дисплея.

Майстер навігації розташований у налаштуваннях навігації. Виберіть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрана навігації.

ch177nn,1685617259241-UK-08JUL25

Активация системы AutoTrac

ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози нещасних випадків чи травмування. Коли систему AutoTrac активовано, оператор відповідає за маневрування в кінці проходу, а також за уникнення зіткнень.

Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему AutoTrac під час руху по дорозі.

1. Натисніть кнопку увімкнення/вимкнення рульового управління, щоб увімкнути або вимкнути рульове управління.
2. Виведіть машину на навігаційний маршрут, і перед піктограмою машини з'явиться біла навігаційна лінія.
3. У разі необхідності використання системи керування, активуйте систему AutoTrac вручну, натиснувши кнопку відновлення.

ch177nn,1685617259095-UK-28JUN23

Кнопка відновлення



PC28734—UN—29AUG22

Зразок кнопки відновлення



PC20427—UN—28JUL16

Піктограма AutoTrac

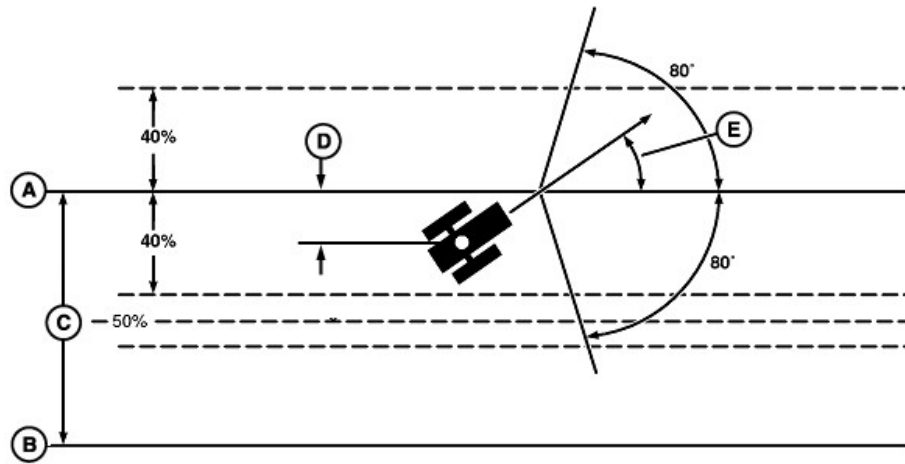
A—Кнопка відновлення

ПРИМІТКА: Місце розташування кнопки відновлення може бути різним, залежно від типу і моделі машини. Інформацію щодо розташування кнопки відновлення наведено в посібнику з експлуатації машини.

Натисніть кнопку відновлення, щоб перевести систему AutoTrac з увімкненого стану в активований.

ch177nn,1685617258989-UK-01JUN23

Повторна активація системи AutoTrac під час наступного проходу



Стеження

PC8866—UN—02NOV05

A—Маршрут 0
B—Маршрут 1, південь
C—Відстань між проходами

D—Бічне відхилення
E—Курсова помилка для маршруту

Коли машина досягне кінця ряду, оператор має повернути машину до наступного проходу. Під час повертання керма система AutoTrac деактивується.

Систему AutoTrac можна знову активувати, натиснувши кнопку відновлення, тільки за дотримання таких умов.

ПРИМІТКА: Блок управління рульової системи визначає максимальну швидкість під час використання системи AutoTrac.

Під час руху заднім ходом система AutoTrac залишається активною протягом 45 секунд. Через 45 секунд машину необхідно перевести на передній хід, щоб потім знову увімкнути задній.

Деактивація та вимкнення системи

ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Щоб запобігти смерті або серйозним травмам, вимикайте систему навігації перед виїздом на дорогу.

Деактивація системи AutoTrac

Деактивація системи AutoTrac виконується за таких умов:

- Повернуто кермо.
- Швидкість руху скинуто й становить менше ніж 0,5 км/год (0,3 миль/год).

ПРИМІТКА: На деяких машинах система AutoTrac може працювати на швидкості до 0,1 км/год (0,06 миль/год). Додаткову інформацію див. в посібнику з експлуатації машини.

- Натискайте кнопку увімкнення/вимкнення рульової системи, доки на вкладці «Огляд навігації» або в програмі «Навігація» не з'явиться повідомлення «Рульову систему вимкнено», а систему AutoTrac не буде скинуто до 2/4 діаграми стану.
- Оператор залишив сидіння більш ніж на 7 секунд, якщо використовується перемикач сидіння, або монітор активності не розпізнає присутності оператора впродовж 7 хвилин.

- Швидкість переднього ходу менша ніж 30 км/год (18,6 миль/год).
- Швидкість заднього ходу машини не перевищує 10 км/год (6 миль/год).
- Напрямок руху машини не відхиляється від заданого маршруту більше ніж на 80°.
- Машина не виходить за межі 40% відстані між проходами.
- Оператор сидить на своєму місці.
- Модуль TCM увімкнено.

ПРИМІТКА: Номер маршруту, який відображається на карті посередині відстані між двома навігаційними маршрутами.

Коли систему AutoTrac активовано, оператор може деактивувати її поворотом керма й керувати машиною вручну. Або, щоб деактивувати систему AutoTrac, оператор може перевести кнопку відновлення/дорожнього режиму у положення

вимкнення. При цьому система AutoTrac повернеться до 1/4 діаграми стану й запустить 30-секундний відлік:

- Якщо перевести перемикач у положення ввімкнення до завершення 30-секундного відліку, система AutoTrac перейде у стан 3/4 діаграми стану. Натисніть кнопку відновлення, щоб знову активувати систему AutoTrac.
- Якщо перевести перемикач у положення ввімкнення після завершення 30-секундного відліку, система AutoTrac перейде у стан 2/4 діаграми стану. Систему AutoTrac слід удруге перевести в стан 3/4 діаграми стану, перш ніж знову активувати її, натиснувши кнопку відновлення.

ПРИМІТКА: У вбудованій системі рульового управління AutoTrac немає кнопки дорожнього режиму/відновлення.

ПРИМІТКА: Транспортний засіб Gator MY26 XUV (AT2) оснащено системою виявлення присутності оператора через наявність непристібнутих ременів безпеки. Присутність оператора відстежується через стан ременя безпеки; якщо ремінь безпеки не застігнуто, система навігації AutoTrac вимкнеться.

Вимкнення системи AutoTrac

Переведіть кнопку відновлення / дорожнього режиму в положення вимкнення, щоб перевести систему AutoTrac в стан 1/4 діаграми стану.

Щоб вимкнути AutoTrack на дисплеях GreenStar:

1. Натисніть екранну клавішу навігації.
2. Перейдіть до вкладки "Параметри навігації".
3. Виберіть розкрити меню режиму відстежування.
4. Натисніть "Навігацію вимкнено".

На дисплеї натисніть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрана програми навігації та вимкніть "Майстер навігації".

ZIDXK1X,1749792007505-UK-08JUL25

Мінімальна й максимальна швидкість

Мінімальна й максимальна дозволені швидкості залежать від машини та версії ПЗ блока управління рульової системи.

ПРИМІТКА: На деяких машинах система AutoTrac може працювати на швидкості до 0,1 км/год (0,06 милі/год). Додаткову інформацію див. в посібнику з експлуатації машини.

Обмеження швидкості переднього ходу

Інтегрована система AutoTrac		
Машина	Обмеження максимальної швидкості переднього ходу	Обмеження мінімальної швидкості переднього ходу
Машини для рядкових культур та плазунові трактори 6R, 7R та 8R	Колесо: 36 км/год (22,4 милі/год) Плазун: 31 км/год (19,3 милі/год)	0,5 км/год (0,3 милі/год)
Трактори із шарнірно-зчленованою рамою	31 км/год (19,3 милі/год)	1 км/год (0,6 милі/год) MST: 1,5 км/год (0,9 милі/год)
Обприскувачі	40 км/год (24,8 милі/год)	0,5 км/год (0,3 милі/год)
Комбайни	22 км/год (13,7 милі/год)	0,5 км/год (0,3 милі/год)
Самохідні кормозбиральні машини	22 км/год (13,7 милі/год)	0,5 км/год (0,3 милі/год)
Самохідні валкові жнивarki	28 км/год (17,4 милі/год)	0,5 км/год (0,3 милі/год)
Бавовнозбиральні комбайни	15 км/год (9,3 милі/год)	0,5 км/год (0,3 милі/год)

Обмеження швидкості заднього ходу

Інтегрована система AutoTrac		
Машина	Задній хід і допустимий час	Обмеження швидкості заднього ходу
Машини для рядкових культур та плазунові трактори 7R та 8R 7R (S.N. 110101 —) 8R (S.N. 160001 —) 8RT (S.N. 923001 —) 8RX (S.N. 801001 —)	Так, немає обмеження	10 км/год (6,2 милі/год)
Машини для рядкових культур та плазунові трактори 6R, 7R та 8R 7R (S.N. — 110100) 8R (S.N. — 160000) 8RT (серійний номер — 923000)	Так, 45 с	10 км/год (6,2 милі/год)
Трактори із шарнірно-зчленованою рамою	Ні	—
Обприскувачі	Так, 45 с	10 км/год (6,2 милі/год)
Комбайни	Так, 45 с	10 км/год (6,2 милі/год)
Самохідні кормозбиральні машини	Так, 45 с	10 км/год (6,2 милі/год)
Самохідні валкові жнивarki	Ні	—

Інтегрована система AutoTrac		
Машина	Задній хід і допустимий час	Обмеження швидкості заднього ходу
Бавовнозбиральні комбайни	Так, 45 с	5 км/год (3,1 милі/год)

ch177nn,1685617258482-UK-01JUN23

Повідомлення про деактивацію AutoTrac

Кожна деактивація системи AutoTrac супроводжується двома звуковими сигналами й пояснювальним повідомленням, чому її було деактивовано. Також відображаються повідомлення з зазначенням причин, чому система AutoTrac не активується. Повідомлення про деактивацію відображаються протягом 7 секунд, після чого зникають.

Повідомлення про деактивацію AutoTrac	
Код	Повідомлення
702752,00	Жодні перевірки ще не виконані
702752,01	Поворот рульового колеса
702752,02	Занизька частота обертання колеса
702752,03	Зависока частота обертання колеса
702752,04	Неприпустима передача
702752,05	Номер маршруту змінено
702752,06	Подвійна частота GPS відсутня
702752,07	SSU має діючі діагностичні коди несправностей (DTC)
702752,08	Останнє перемикачання було вдалим
702752,09	Неякісне повідомлення GSD
702752,10	Паралельне відстежування відсутнє
702752,11	Картку-ключ не вставлено
702752,12	Надто велика курсова похибка
702752,13	Помилка маршруту: завелике відхилення
702752,14	Перемикач сидіння відкритий
702752,15	Температура мастила занизька
702752,16	TCM відсутня
702752,17	Невірний код активації.
702752,18	Клапан управління режимом діагностики
702752,19	Жатка комбайна вимкнена
702752,20	Увімкнено перемикач дорога/поле комбайна
702752,21	Напруга не стабільна
702752,22	Система AutoTrac активована під час руху заднім ходом занадто довго
702752,23	Система AutoTrac активована нижче порогового значення низької швидкості занадто довго
702752,24	Занадто велике скривлення шляху
702752,25	Машина не пересувається вперед
702752,26	Низька лінія ELX (вимкнення)
702752,27	Хибні дані передачі
702752,28	Кнопка відновлення хибних даних
702752,29	Неприпустиме повідомлення перемикача з ключем

702752,30	Перемикач системи AutoTrac/навігації ряду самохідного кормозбирального комбайна вимкнено
702752,31	Перемикач швидкої зупинки самохідного кормозбирального комбайна увімкнено
702752,32	AutoTrac не увімкнено
702752,33	Отримання лінії
702752,34	Відстеження на лінії
702752,35	Невідомий напрямок
702752,36	Перехід до GPS завеликий
702752,37	За межами ряду
702752,38	Резервний час роботи датчика вичерпано
702752,39	Хибна послідовність повідомлень
702752,40	Машині не може досягти керованої кривизни маршруту
702752,41	Швидкість машини за GPS не відповідає швидкості за даними давача коліс
702752,42	Не відповідна поточна кривизна
702752,43	Машина в стоянковому режимі
702752,44	Час очікування повідомлень про додаткові команди кермування вичерпано
702752,45	Час очікування повідомлень про додаткові стани кермування вичерпано
702752,46	Хибні дані перемикача сидіння
702752,47	Хибні дані VIN
702752,48	Хибні дані колісної бази
702752,49	Час очікування повідомлень від системи TCM вичерпано
702752,50	Час очікування повідомлень від систем автоматизації машини вичерпано
702752,51	Час очікування повідомлень про крен і ступінь повороту вичерпано
702752,52	Час очікування повідомлень від давача коліс про швидкість/напрямок вичерпано
702752,53	Час очікування даних відстеження вичерпано
702752,54	Невідома помилка блока керування системи кермування
702752,55	Температура AutoTrac Universal за межами діапазону
702752,56	AutoTrac активна у режимі повороту чотирма колесами занадто довго
702752,57	Машина в режимі рул. управління крабового ходу
702752,58	Авторизацію не дозволено
702752,62	Зарезервовано
702752,63	Не виконуйте жодних дій

ch177nn,1685617258342-UK-01JUN23

Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна)

Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна) використовується для більш точної роботи в змінних польових умовах, на непрямих ділянках та на схилах. Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна) веде машину таким чином, що знаряддя не відхиляється від навігаційної лінії.

Навігація знаряддя AutoTrac використовує значення

вимірювань профілю знаряддя в програмі Диспетчер обладнання, а також сигнали GPS з приймачів машини й знаряддя. Ця інформація використовується для визначення місцезнаходження приймача знаряддя відносно приймача машини. На основі навігаційної лінії навігація знаряддя AutoTrac веде машину таким чином, що знаряддя не відхиляється від навігаційної лінії. Це може призвести до того, що машина вийде за навігаційну лінію.

Перехід до навігації AutoTrac

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Оберіть програму навігації AutoTrac.



Піктограма налаштувань

PC15305—UN—19MAR13

Виберіть піктограму налаштувань, щоб увімкнути навігацію знаряддя AutoTrac (пасивну).

ПРИМІТКА: На навігацію знаряддя можуть впливати зміни польових умов, погодних умов, а також неналежне налаштування машини чи знаряддя.

Вимоги:

ПРИМІТКА: Пневматичні завантажувачі з проміжним положенням гідравлічного привода серії C й 1910 сумісні з пасивною навігацією знаряддя AutoTrac і підтримують прямі лінії, криві лінії, межі, а також маршрути типу AutoPath.

- Дисплей CommandCenter 4 покоління або універсальний дисплей 4640
- Дійсна ліцензія на навігацію знаряддя
- Приймач StarFire, встановлений на машині
 - Приймач StarFire 3000 із сигналом SF2 або RTK
 - Приймач StarFire 6000 із сигналом SF3 або RTK
 - Приймач StarFire 7000/7500 із сигналом SF-RTK або RTK
- Приймач StarFire, встановлений на знарядді
 - Приймач StarFire 3000 із сигналом SF1, SF2 або RTK
 - Приймач StarFire 6000 із сигналом SF1, SF3 або RTK
 - Приймач StarFire 7000/7500 із сигналом SF1, SF-RTK або RTK
- Увімкнено спільний сигнал

ПРИМІТКА: У разі використання приймачів із різною потужністю сигналів машинний приймач має забезпечувати сигнал ліпшої якості.

Спільний сигнал приймача знаряддя вмикається автоматично.

Навігація знаряддя AutoTrac у режимі зворотного ходу

Навігація знаряддя AutoTrac у режимі зворотного ходу підтримується на таких машинах:

- усі машини, які використовують конфігурацію AT2;
- трактори серії 7, 8 і 9 з однопричіпним знаряддям.

Рекомендована швидкість під час роботи з навігацією знаряддя AutoTrac у режимі зворотного ходу становить від 3 до 6 км/год (2–4 миль/год). Для оптимальної продуктивності переведіть машину назад у режим переднього ходу, коли похибки машини й знаряддя становитимуть 13 см (5 дюймів) або менше.

Щоб побачити, які конфігурації машини працюють, перейдіть до розділу "Діагностика AutoTrac":

1. Виберіть "Кругова діаграма AutoTrac".
2. Виберіть "Стан".
3. Виберіть "Система AutoTrac".
4. Переконайтеся, що вибрано режим AutoTrac AT 2.0.

Навігація начіпного знаряддя AutoTrac

ПРИМІТКА: Навігація знаряддя AutoTrac™ не сумісна з задніми 3-точковими начіпними знаряддями, за винятком просапної сівалки TT 8022, яка використовує неповоротну задню 3-точкову зчіпку.

Система автоматично вмикається або вимикається залежно від положення зчіпки (зчіпка повністю опущена — це 0 %, повністю піднята — це 100 %):

Умова вмикання: система вмикається, коли знаряддя опущено та досягає 70 % ходу зчіпки (за стандартними налаштуваннями).

Умова вимкнення: система вимикається, коли знаряддя піднято вище ніж на 85 % від ходу зчіпки (за стандартним налаштуванням).

Правила конфігурації

1. Порогові значення вмикання та вимикання мають відрізнятися щонайменше на 10 %.
2. Поріг вимикання не повинен перевищувати 95 %.
3. Значення "Увімкнути" (нижня межа) не може перевищувати значення "Вимкнути" (верхня межа).

4. Значення "Вимкнути" (верхня межа) не може бути нижчим за значення "Увімкнути" (нижня межа).

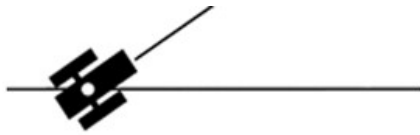
ZIDXX1X,1750228151574-UK-08JUL25

Оптимізація рульового управління

Контроль робочих характеристик

Система контролю робочих характеристик показує курсову помилку та відхилення від маршруту. Вона призначена для полегшення розширеного налаштування AutoTrac. Курсова помилка означає різницю між напрямком руху машини та напрямком поточного маршруту. Відхилення від маршруту означає помилку бічного відхилення машини або зміщення відносно поточного маршруту.

Лічильник курсових похибок

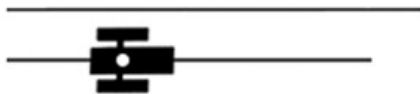


PC16972—UN—22MAY13

Курсова помилка означає різницю між напрямком руху машини та напрямком поточного маршруту. Допустима курсова помилка повинна перебувати в межах +/-1 градуса.

Якщо це значення перевищене, потрібно його відкоригувати.

Лічильник відхилень від маршруту



PC16969—UN—22MAY13

Відхилення від маршруту означає помилку бічного відхилення машини або зміщення відносно поточного маршруту. На вигнутій гістограмі відображаються мінімальне й максимальне значення зміни курсової помилки в реальному часі за останні 10 секунд.

ПРИМІТКА: Значення, які надсилає блок керування системи керування, ґрунтуються на сигналах від системи керування машини.

Регулювання керування під час руху вперед



PC16969—UN—22MAY13

Помилка відстежування



PC28738—UN—25AUG22

Гістограма налаштування високої чутливості під час переднього ходу



PC28739—UN—25AUG22

Гістограма налаштування низької чутливості під час переднього ходу

Чутливість лінії (маршрут)

Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на помилку бокового відхилення від маршруту.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на помилку відхилення машини від маршруту.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на помилку відхилення машини від маршруту.

Передбачувач напрямку



PC28740—UN—25AUG22

Висока чутливість передбачувача напрямку



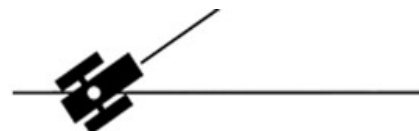
PC28741—UN—25AUG22

Низька чутливість передбачувача напрямку

Визначає вплив ступеня повороту навколо вертикальної осі на робочі характеристики контролю руху. Передбачувач напрямку діє як попереджувачий параметр і може використовуватися для мінімізації надмірного застосування рульового управління. Значні зміни налаштувань можуть призвести до погіршення робочих характеристик системи.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на ступінь повороту навколо вертикальної осі.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на ступінь повороту навколо вертикальної осі.

Чутливість лінії (напрямок руху)



PC16972—UN—22MAY13

Курсова помилка



PC28742—UN—25AUG22

Висока чутливість щодо лінії (напрямок руху)



PC28743—UN—25AUG22

Низька чутливість лінії (напрямок руху)

Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на курсові помилки.

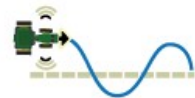
- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на курсові помилки.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на курсові помилки.

Швидкість реагування кермування



PC28744—UN—25AUG22

Висока швидкість реагування рульового управління



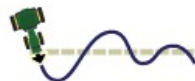
PC28745—UN—25AUG22

Низька швидкість реагування рульового управління

Відрегулюйте швидкість кермування машиною для підтримки належних робочих характеристик системи контролю руху. Збільшення швидкості реагування кермування зазвичай дозволяє підвищити продуктивність системи контролю руху.

- Вищі значення параметрів: забезпечують поліпшення робочих характеристик системи контролю руху, але можуть викликати підвищення інтенсивності руху коліс або ривків машини.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують зменшення інтенсивності руху коліс, проте можуть призвести до погіршення робочих характеристик системи контролю руху.

Чутливість захоплення



PC28746—UN—25AUG22

Висока чутливість захоплення



PC28747—UN—25AUG22

Низька чутливість захоплення

Визначає, наскільки активно машина дотримується маршруту. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час захоплення маршруту.

- Вищі значення параметрів: забезпечують більш різке захоплення ліній.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують більш плавне захоплення ліній.

Чутливість кривих траєкторій



PC28748—UN—25AUG22

Висока чутливість кривих траєкторій



PC28749—UN—25AUG22

Низька чутливість кривих траєкторій

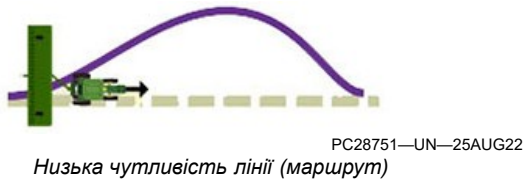
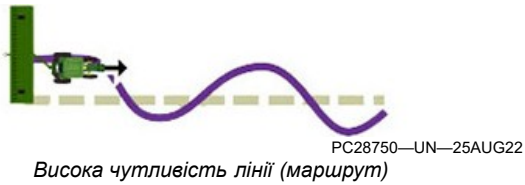
Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на кривизну маршруту. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час навігації за криволінійним маршрутом.

- Вищі значення параметрів: забезпечують поворот машини за меншим радіусом кривої.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують поворот машини за більшим (ширшим) радіусом кривої.

Кермування знаряддям

ВАЖЛИВО: Для належної роботи функції навігації знаряддя необхідне вимірювання поворотного центра знаряддя. Щоб отримати інструкції щодо точного вимірювання поворотного центра, див. екранну довідку. Неточне вимірювання поворотного центра може призвести до незадовільних експлуатаційних характеристик або пошкодження знаряддя.

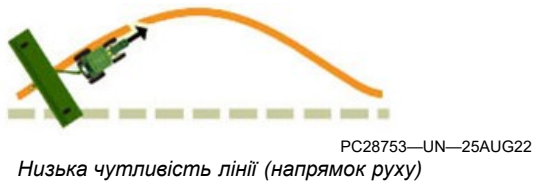
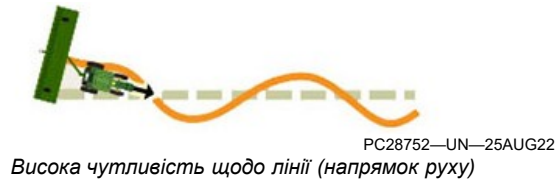
Чутливість лінії (маршрут)



Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на помилку бокового відхилення від маршруту.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на помилку відхилення знаряддя від маршруту.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на помилку відхилення знаряддя від маршруту.

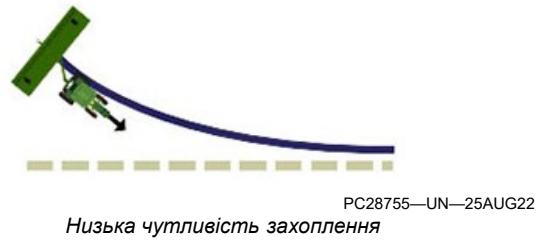
Чутливість лінії (напрямок руху)



Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на курсові помилки знаряддя.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на курсову помилку знаряддя.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на курсову помилку знаряддя.

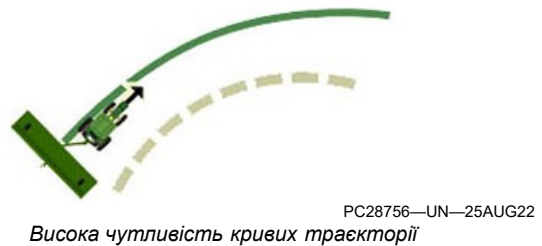
Чутливість захоплення



Визначає, наскільки жорстко машина захоплює маршрут. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час захоплення маршруту.

- Вищі значення параметрів: забезпечують більш різке захоплення ліній.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують більш плавне захоплення ліній.

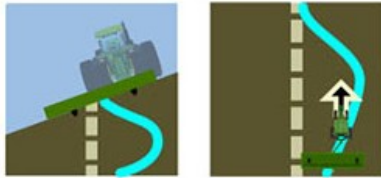
Чутливість кривих траєкторій



Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на кривизну маршруту. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час навігації за криволінійним маршрутом.

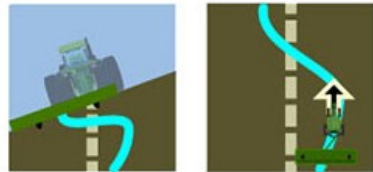
- Вищі значення параметрів: забезпечують поворот машини за меншим радіусом кривої.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують поворот машини за більшим (ширшим) радіусом кривої.

Чутливість до нахилу



PC28758—UN—25AUG22

Висока чутливість до нахилу



PC28759—UN—25AUG22

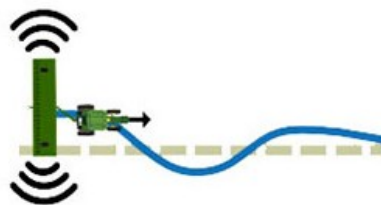
Низька чутливість до нахилу

ПРИМІТКА: Зі зміною стану ґрунту може знадобитися коригування цього налаштування.

Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на зміни нахилу. В разі надто високого значення трактор спрямовує знаряддя вгору. В разі надто низького значення трактор спрямовує знаряддя вниз.

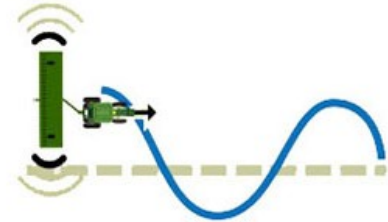
- Вищі значення параметрів: машина рухається вище на схилі, щоб забезпечити компенсацію знаряддю, яке менш стійке до зісковзування вниз.
- Нижчі значення параметрів: машина рухається нижче на схилі, щоб забезпечити компенсацію знаряддю, яке більш стійке до зісковзування вниз.

Швидкість реагування на нахил



PC28760—UN—25AUG22

Висока швидкість реагування на нахил



PC28761—UN—25AUG22

Низька швидкість реагування на нахил

Визначає швидкість реагування системи AutoTrac на зміну нахилу.

- Вищі значення параметрів: призводять до швидшої реакції на зміну нахилу.
- Нижчі значення параметрів: Призводить до менш швидкої реакції на зміну нахилання.

ch177nn,1685617257742-UK-01JUN23

AutoTrac RowSense

AutoTrac RowSense — це доповнення інтегрованої системи AutoTrac, що використовується під час збирання кукурудзи або внесення добрив. Сигнали від датчиків ряду поєднуються з наявними сигналами AutoTrac, щоб забезпечити рух машини в потрібному напрямку. Якщо сигналів датчиків ряду немає (наприклад, під час перетинання водоводу), використовуються дані стандартної системи глобального позиціювання (GPS).

Технологія AutoTrac RowSense підтримує всі методи контролю руху й більшість стандартних технік збирання врожаю та внесення добрив. Усі режими контролю руху налаштовуються так само, як і для системи AutoTrac на базі GPS.

Зверніться до дилера John Deere, щоб придбати AutoTrac RowSense.

Для отримання додаткової інформації див. посібник з експлуатації системи AutoTrac RowSense.

Зміщення навігаційних ліній

Коли функцію AutoTrac RowSense увімкнено, навігаційна лінія зміщується так, щоб залишатися в центрі положення датчиків ряду. При виборі нового поля або вимкненні AutoTrac RowSense система очищає всі зміщення для всіх навігаційних маршрутів, які були задані функцією AutoTrac RowSense.

Піктограми стану AutoTrac RowSense



PC24011—UN—31MAR17

Очікування (біла піктограма)

Систему вимкнено.



PC28735—UN—25AUG22

Систему ввімкнено (зелена піктограма)

Система активована й використовує дані від датчиків ряду та GPS.



PC28736—UN—25AUG22

Сигнал GPS відсутній (жовта піктограма)

Система активована й використовує дані лише від датчика ряду.



PC28737—UN—25AUG22

Сигнал від датчика ряду відсутній (помаранчева піктограма)

Система активована й використовує дані лише від GPS.

Увімкнення датчиків ряду

Після визначення початкового маршруту, коли машина знаходиться на половині відстані проміжку між рядами та в межах припустимого кута до ряду, можна натиснути кнопку відновлення AutoTrac. RowSense спрямує машину у потрібному напрямку після того, як датчики ряду зможуть визначити положення ряду.

Рух поворотною смугою виконується так само, як і при використанні AutoTrac на базі GPS.

1. Оператор керує напрямком руху.
2. Натисніть кнопку відновлення, щоб активувати систему AutoTrac.
3. Датчики ряду визначають положення ряду й скерують машину до нього.

Функція подовження адаптивних кривих, кільцевого маршруту та кривих АБ може застосовуватися для подовження проєкцій суміжних рядків у поворотні смуги.

Випадення ряду

Випадання ряду виникає у разі втрати даних від датчика ряду. Система AutoTrac використовуватиме дані GPS, доки знову не почнуть надходити дані від датчика ряду. Подібне може статися під час перетинання водоводу.

Коли ряд випадає в режимі руху за прямим маршрутом або маршрутом кривої АБ, навігаційний маршрут повторно відцентровується. Цей метод підвищує ймовірність того, що системі AutoTrac RowSense вдасться відшукати правильний маршрут на іншій стороні водоводу.

Ручний режим RowSense

Виберіть ручний режим RowSense, щоб використовувати датчик ряду лише на жатці. Ручний режим RowSense не вимагає активації навігації.

Ручний режим RowSense доступний в розширених налаштуваннях програми навігації, якщо виконуються наведені нижче умови:

- На машині встановлено 4600 CommandCenter або універсальний дисплей 4640.
- Дисплей розпізнає машину як самохідний кормозбиральний комбайн, бавовнозбиральну машину або підбирач бавовни.
- Дисплей розпізнає датчики рядів на CAN-шині.

ch177nn,1685617257495-UK-01JUN23

Пошук та усунення несправностей

ПРИМІТКА: Система AutoTrac налаштована так, щоб працювати належним чином за більшості польових умов із використанням різних знарядь. Для нетипових ситуацій передбачені розширені налаштування, які дають змогу оператору точніше налаштувати системи для особливих польових умов і знарядь. Перед виконанням наступних процедур налаштуйте чутливість рульового управління.

Перш ніж налаштовувати систему, перевірте і усуньте інші проблеми. Виконайте необхідні механічні перевірки й процедури калібрування на використовуваній машині. Якщо не виконати цей крок, можна не помітити фактичні несправності машини або буде змарновано час на налаштування непридатної системи.

Надмірне переміщення коліс: Загальна продуктивність системи AutoTrac прийнятна, однак колеса швидко переміщуються вперед і назад.

Різкий рух синусоїдою: Безперервний зворотно-поступальний рух, який спостерігається в передній частині трактора. Рух може бути помітним, незважаючи на те, що помилка відхилення, що відображається на дисплеї (відстань від лінії А–В), має відносно невелике значення.

Повільний рух синусоїдою: Система AutoTrac працює повільно, намагаючись утримувати лінію, і повільно відхиляється з боку в бік.

Повільне захоплення лінії: Система AutoTrac працює повільно під час захоплення лінії. Трактор

тривалий час залишається зміщеним в бік, перш ніж знову виходить на лінію.

Різке захоплення лінії: AutoTrac перескочує через лінію та забезпечує надмірну компенсацію під час захоплення лінії, що супроводжується частими, короткими рухами з боку в бік.

Відстеження за межами кривої: Система AutoTrac повільно виходить на маршрут кривої, що призводить до появи повільних, синусоїдних рухів з боку в бік уздовж відповідної лінії. Машина часто зміщується за межі бажаної траєкторії.

Відстеження в межах кривої: Система AutoTrac виконує швидкі й часті коригування в режимі непрямого маршруту, що призводить до коротких рухів змійкою або здійснення відстеження в межах потрібного проходу.

ПРИМІТКА: Докладніше про способи усунення несправностей див. у файлах "Екранної довідки".

Загальне налаштування

Рекомендації з налаштування

- Чутливість системи кермування: Перед коригуванням інших налаштувань установіть для цього параметра значення 100. Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Чутливість лінії (маршрут): Крок налаштування параметру дорівнює 20.
- Чутливість лінії (напрямок руху): Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Передбачувач напрямку: Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Швидкість реагування рульового управління: Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Чутливість захоплення: Крок налаштування параметру дорівнює 20.
- Чутливість кривих траєкторій: Крок налаштування параметру дорівнює 20.

Одне значення за раз: Спробуйте налаштувати параметри в складних польових умовах, коли система AutoTrac активна, у такий спосіб:

1. Починайте зі стандартних заводських налаштувань. Значення чутливості системи кермування збігається зі значенням на вкладці огляду навігації. Використовуйте значення цього параметра, що відповідає умовам експлуатації (70 для бетону, 100 для більшості умов експлуатації, 120 для м'якого ґрунту). Це значення можна змінити за потреби, незважаючи на рекомендовані значення.
2. Якщо система AutoTrac працює в складних умовах (наприклад, нестандартна швидкість, ґрунт,

конфігурація шин), збільште або зменште значення чутливості лінії (напрямок руху) на 10.

3. Якщо коригування параметра чутливості лінії (напрямок руху) не допомогло усунути проблему, скиньте значення параметра чутливості лінії (напрямок руху). Зменште або збільште чутливість передбачувача напрямку відповідно до вказівок з попереднього пункту.
4. Якщо жоден із попередніх способів не дав результату, скиньте параметр передбачувач напрямку й спробуйте збільшити чи зменшити значення чутливості системи кермування так само, як описано в попередніх способах.

Поєднання налаштувань: Якщо після виконання описаної вище процедури не вдалося досягти задовільної ефективності роботи, то, ознайомившись із впливом відповідних параметрів на робочі характеристики системи AutoTrac (як описано в попередньому пункті), спробуйте змінювати поєднання параметрів, поки система AutoTrac активна.

ch177nn,1685617257238-UK-24MAY24

Система автоматизації розвороту AutoTrac

Система автоматизації розвороту AutoTrac



PC28762—UN—25AUG22

Система автоматизації розвороту AutoTrac

Програма автоматизації розвороту AutoTrac Turn Automation автоматизує кінцеві розвороти на обладнаних машинах. Ця автоматизація надає змогу оператору зосередитися на інших завданнях замість координації кінцевих поворотів.

Рекомендуємо використовувати налаштування за замовчуванням під час першого налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac. Налаштування за промовчанням допомагають установити початкову точку, що добре підходить до багатьох конфігурацій машини й знаряддя. Можливо, для деяких конфігурацій потрібно буде здійснювати регулювання в розширених налаштуваннях системи автоматизації розвороту AutoTrac, щоб налаштувати продуктивність. Наприклад, можливо, потрібно буде відрегулювати значення "Максимальний радіус" і "Максимальний кут повороту", якщо ширина трактора збільшується за рахунок потрібних шин або якщо регулювання обмежувача системи керування впливають на радіус повороту.

Перехід до автоматизації розвороту AutoTrac

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму автоматизації розвороту AutoTrac.

Картографування

Модуль картографування системи автоматизації розвороту AutoTrac відображає інформацію про найближчі повороти, як-от відстань до повороту та напрямок повороту. Докладніше про картографування дізнайтеся в екранній довідці.

Сумісність системи автоматизації розвороту AutoTrac

Система автоматизації розвороту AutoTrac сумісна з наведеними нижче дисплеями й приймачами:

ПРИМІТКА: Оновіть програмне забезпечення до останньої версії.

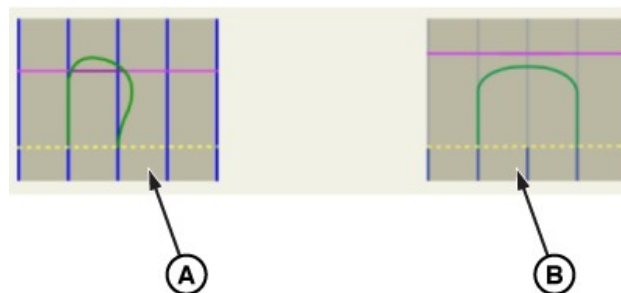
- Дисплей 4600 CommandCenter
- Універсальний дисплей 4640
- Універсальний дисплей G5
- Дисплей G5 CommandCenter

- Приймач StarFire 3000
- Приймач StarFire 6000
- Приймач StarFire 7000
- Приймач StarFire 7500

Система автоматизації розвороту AutoTrac не сумісна з наведеними нижче дисплеями:

- CommandCenter 4200
- CommandCenter 4600 із процесором версії 1
- Універсальний дисплей 4240
- Оригінальний дисплей GreenStar
- Дисплей GreenStar 2 1800
- Дисплей GreenStar 2 2600
- Дисплей GreenStar 3 2630 під час використання з 4600 CommandCenter або універсальним дисплеєм 4640.

Рекомендовано пропустити поворот



PC613045—UN—20FEB24

Рекомендовано пропустити поворот

A—Без пропуску
B—Пропуск повороту

Система автоматизації розворотів AutoTrac пропонує за потреби пропустити поворот, якщо відстань між проходами менша за мінімальний діаметр повороту машини. Ця функція застосовується лише у випадку, коли вибрано U-подібні повороти.

Щоб пропустити поворот, натисніть кнопку "ОК" у повідомленні "Рекомендовано пропустити поворот". Закрийте повідомлення або натисніть кнопку «Скасувати», щоб відхилити рекомендацію й продовжити без пропуску повороту.

ПРИМІТКА: Вибір зберігається під час холодних і теплих циклів завантаження.

ПРИМІТКА: Рекомендація повторно з'являється за зміни поля, якщо відстань між проходами є меншою за діаметр повороту.

Інтелектуальне визначення розміру повороту:

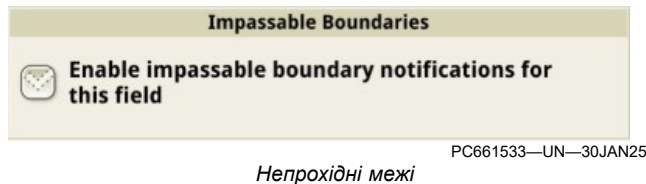
Якщо відстань між проходами перевищує мінімальний діаметр повороту машини або дорівнює

йому, програма спланує ефективний U-подібний розворот.

Якщо відстань між проходами є меншою за мінімальний діаметр повороту машини, фігура розвороту матиме форму лампочки, що потребує більше місця для виконання маневру.

ПРИМІТКА: Якщо вибрано функцію "Пропустити поворот", програма ігнорує функцію інтелектуального визначення розміру повороту.

Непрохідні межі



Попередження про непрохідні межі можна вимкнути, установивши прапорець у розділі «Розширені налаштування автоматизації розвороту AutoTrac». Прапорець встановлює стан за замовчуванням (попередження ввімкнено) за таких умов:

- Зміна поля
- Оператора немає на місці
- Увімкнення та вимкнення запалювання

ch177nn,1740727678852-UK-28FEB25

Система автоматизації розвороту AutoTrac трактора

Використовуйте систему автоматизації розвороту AutoTrac разом із системою iTES для автоматизації багатьох завдань у кабіні. Така автоматизація дозволяє оператору зосередитися на обладнанні й завданнях і менше відволікатися на керування обладнанням.

Вимоги для роботи

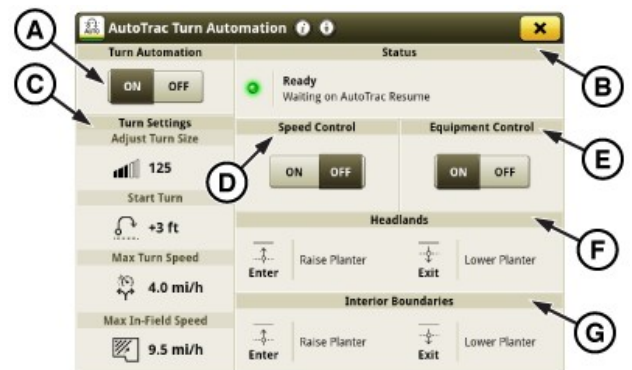
- Система автоматизації розвороту AutoTrac має бути активована.
- Система автоматизації повороту має бути увімкнена.
- Майстер iTES має бути увімкнений.

ПРИМІТКА: Система автоматизації розвороту AutoTrac несумісна з маршрутами під'їзду машини.

ПРИМІТКА: Для використання системи автоматизації розвороту AutoTrac із кривими АВ, криві АВ необхідно записувати від одного кінця поля до іншого (від поворотної смуги до поворотної смуги). Кінцеві розвороти не створюються, якщо криві АВ не записано належним чином.

- Потрібно вибрати прямий маршрут, криві АВ або AutoPath.
- Мають бути визначені послідовності поворотних смуг.
- Слід заповнити інформацію про межі поля.
- Має бути виконано вимоги профілю знаряддя.
- Мають бути виконані вимоги до профілю машини.
- Можна увімкнути розворот у формі вісімки (додатково).

Налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac трактора



PC620660—UN—24MAY24

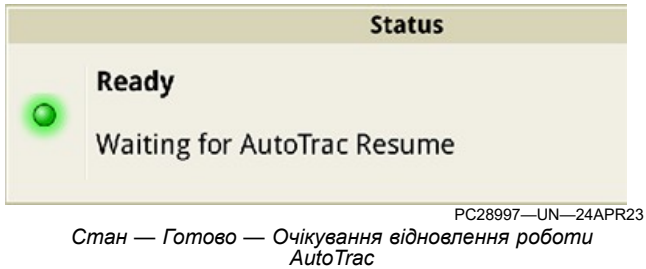
Сторінка налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac трактора

- A—Система автоматизації розвороту
- B—Стан
- C—Налаштування розвороту
- D—Управління швидкістю
- E—Управління обладнанням
- F—Поворотні смуги
- G—Внутрішні межі

Система автоматизації розвороту (A): увімкніть, щоб активувати автоматизацію розвороту AutoTrac.

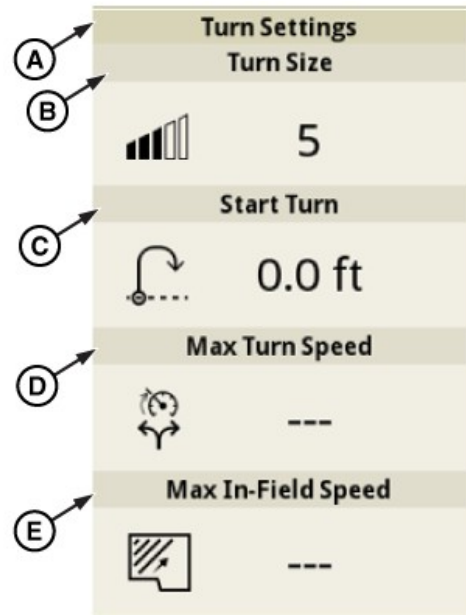
ПРИМІТКА: Для машин з iTES активація автоматизації розвороту також активує функції iTES. Якщо вимкнути iTES, автоматизація розвороту AutoTrac також вимикається.

Стан (B): надає оператору візуальну індикацію стану автоматизації.



ПРИМІТКА: Для отримання додаткової інформації щодо автоматизації розвороту див. розділ "Система автоматизації розвороту AutoTrac" в екранній довідці.

Налаштування розвороту



PC613043—UN—12FEB24

Налаштування розвороту

- A—Налаштування розвороту
- B—Розмір розвороту
- C—Початок розвороту
- D—Максимальна швидкість розвороту
- E—Макс. швидкість на полі

Параметри розвороту (A): забезпечує швидкий перегляд значень різних параметрів, пов'язаних з автоматизацією розвороту.

Розмір розвороту (B): регулює форму контуру розвороту. Менше число призведе до меншого повороту, і навпаки.

Початок розвороту (C): визначає, де має починатися траєкторія розвороту (до чи після перетину межі поворотної смуги).

ПРИМІТКА: Якщо швидкість машини змінюється вручну під час експлуатації системи автоматизації розвороту AutoTrac, параметри автоматизованої системи швидкості для максимальної швидкості повороту й максимальної швидкості в полі більше не використовуються для функцій управління швидкістю. Проте система автоматизації розвороту AutoTrac залишатиметься активною та продовжуватиме виконувати розширені навігаційні функції повороту, системи управління знаряддям (IMS) і функції iTEC.

- Сірий світлодіод (Автоматизацію вимкнено) — вимкнено головний перемикач автоматизації розвороту.
- Жовтий світлодіод (Не готово) — одну або кілька вимог для автоматизації розвороту не виконано.
- Червоний світлодіод (Виявлено помилку) — виявлено системну помилку.
- Зелений світлодіод (Готово) — автоматизація розвороту готова. Натисніть кнопку відновлення для включення.
- Синій світлодіод (Активно) — система працює.

Параметри розвороту (C): забезпечує швидкий перегляд значень різних параметрів, пов'язаних з автоматизацією розвороту.

Управління швидкістю (D): вимкніть перемикач управління швидкістю, щоб вручну керувати швидкістю машини.

ПРИМІТКА: Перед початком розвороту на дисплеї з'являється попереджувальне повідомлення, яке вимагає від оператора знизити швидкість для безпечного й точного виконання розвороту.

Управління обладнанням (E): вимкніть перемикач управління обладнанням, щоб дозволити роботу системи автоматизації розворотів AutoTrac без налаштування iTEC.

Поворотні смуги (F): виберіть текстову область, щоб змінити ініційовані послідовності для поворотних смуг.

ПРИМІТКА: Якщо внутрішні межі мають сірий колір, це означає, що в полі немає внутрішніх меж. Щоб отримати доступ до налаштувань, необхідно проїхати внутрішню межу.

Внутрішні межі (G): виберіть текстову область, щоб змінити ініційовані послідовності для внутрішніх меж.

ПРИМІТКА: Якщо внутрішні межі мають сірий колір, це означає, що в полі немає внутрішніх меж. Щоб отримати доступ до налаштувань, необхідно проїхати внутрішню межу.

ПРИМІТКА: Максимальна швидкість повороту не переналаштовує задану швидкість трактора. Максимальна швидкість, на якій машина може працювати під час використання системи автоматизації повороту AutoTrac, є меншим із двох значень.

Макс. швидкість розвороту (D): регулює максимальну швидкість, із якою машина може рухатися під час розвороту.

ПРИМІТКА: Максимальна швидкість на полі не переналаштовує задану швидкість трактора. Максимальна швидкість, на якій машина може працювати під час використання системи автоматизації повороту AutoTrac, є меншим із двох значень.

Макс. швидкість на полі (E): регулює максимальну швидкість машини за межами поворотної смуги.

Сумісність із тракторами John Deere:

Система автоматизації розвороту трактора AutoTrac сумісна з такими тракторами John Deere:

ПРИМІТКА: 8x30T та 9x30T не сумісні з системою автоматизації розвороту AutoTrac.

- 6R FT4 (IVT і iTEC)
- 7R FT4 (IVT, CQT і e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16 і e23)
- 8RX (EVT, IVT і e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT і iTEC)
- 7R IT4 (IVT і CQT)
- 8R, 8RT IT4 (IVT і PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT та PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (безступенева трансмісія)

CQT (трансмісія CommandQuad II)

PST (трансмісія PowerShift)

e18 (18-швидкісна трансмісія PowerShift з Efficiency Manager)

e23 (23-швидкісна трансмісія PowerShift з Efficiency Manager)

Сумісність пневматичних завантажувачів із проміжним положенням привода

Система автоматизації розвороту трактора AutoTrac сумісна з наведеними нижче пневматичними завантажувачами:

- Серія C
- 1910 з гідравлічним приводом

Сумісність знаряддя

Система автоматизації розвороту трактора AutoTrac не сумісна з наведеним нижче знаряддям:

- знаряддя, яке навішується спереду;
- проміжний пневматичний причіпний бункер;
- послідовне з'єднання декількох знарядь, коли робоча частина не з'єднана безпосередньо з трактором.

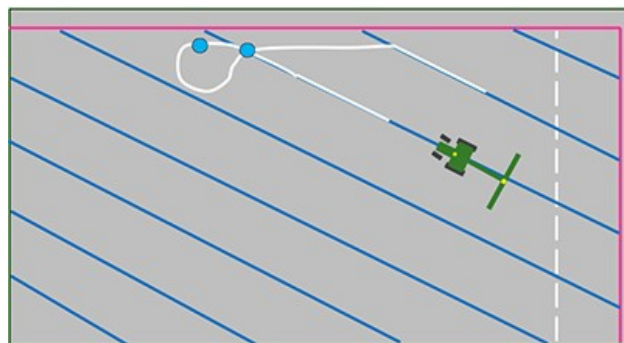
Розвороти у формі вісімки

ПРИМІТКА: Розвороти у формі вісімки можна увімкнути в умовних позначеннях карти системи автоматизації розвороту AutoTrac у програмі "Картографування".

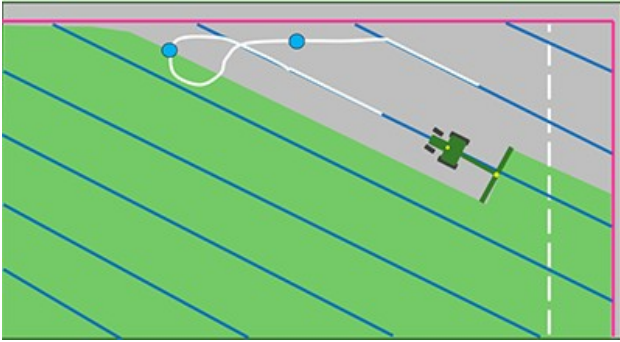
Розвороти у формі вісімки використовуються, коли поле має верхню/нижню межі, а також на маршрутах із кутами. Розворот устанавлюється всередині межі на половину ширини знаряддя, щоб утримувати знаряддя всередині межі. Машина автоматично переключається на U-подібний розворот, якщо кут лінії навігації на кінці поворотної смуги перевищує 45° і повертається до розворотів у формі вісімки, коли кут становить 45° або менше.

Розвороти у формі вісімки сумісні з прямим маршрутом.

Коли вибрано функцію збільшення покриття на поворотах, вона синхронізує налаштування iTEC із покриттям. Послідовності iTEC розміщуються там, де покриття починається та завершується. Цей параметр можна увімкнути в розділі "Інформація та налаштування".



Максимальне покриття на розворотах — ВИМКНЕНО



PC28851—UN—08MAY23

Максимальне покриття на розворотах — УВІМКНЕНО

A—Покриття ВІМКНЕНО
B—Покриття УВІМКНЕНО

Для отримання додаткової інформації щодо розворотів у формі вісімки див. розділ системи автоматизації розвороту AutoTrac в екранній довідці.

ch177nn,1709205337514-UK-24MAY24

Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac

Система автоматизації розворотів AutoTrac для комбайнів автоматизує лише кінцеві розвороти. Система автоматизації розвороту AutoTrac для комбайнів не контролює швидкість або інші функції машини.

Система автоматизації розвороту AutoTrac сумісна з вбудованими системами AutoTrac і RowSense.

Вимоги для роботи

- Система автоматизації розвороту AutoTrac має бути активована.
- Система автоматизації повороту має бути увімкнена.
- Потрібно вибрати прямий маршрут або AutoPath.
- Слід заповнити інформацію про межі поля.
- Мають бути виконані вимоги до профілю машини.
- Можна увімкнути спіральні повороти (додатково).

В кінці проходу система автоматизації розвороту AutoTrac вимикається перед розворотом, якщо вивантажувальний шнек активний або висунутий.

ПРИМІТКА: ПРИМІТКА. Вивантажувальний шнек може бути висунутий, якщо ця функція увімкнена в Розширених налаштуваннях.

Налаштування системи автоматизації розвороту комбайна AutoTrac



A



B

PC29160—UN—01JUN23

Налаштування системи автоматизації розвороту комбайна AutoTrac

- Розмір розвороту (A):** регулює форму контуру розвороту. Менше число призведе до меншого повороту, і навпаки.
- Початок повороту (B)**— визначає, де має починатися траєкторія розвороту — до чи після перетину межі поворотної смуги.

Сумісність системи автоматизації розвороту комбайна AutoTrac

Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac сумісна з наведеними нижче комбайнами:

Комбайни John Deere	Моделний рік
Серія X	2021 і новіші
Серія S700	2018 і новіші
Серії S430 і S440	2017 і новіші

Схеми розвороту

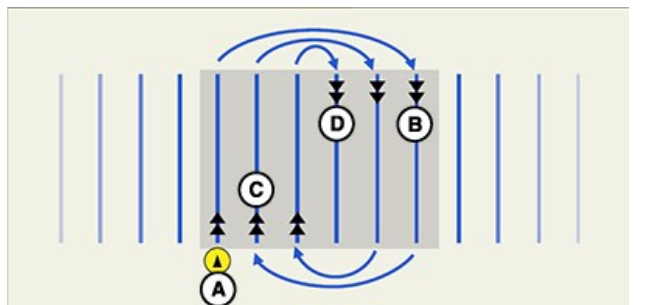
ПРИМІТКА: Схеми розвороту вибиратимуть, який прохід потрібно проїхати, залежно від покриття. Якщо покрито більшу частину проходу, комбайн пропустить прохід і перейде до наступного.

ПРИМІТКА: Коли на одній ділянці працюють декілька машин, для визначення наступного проходу можна використовувати спільне покриття, щоб уникнути перекриття.

Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac здатна виконувати два спіральних розвороти:

- Спіраль усередину**— під час розвороту спіраллю всередину комбайн завжди повертатиме праворуч. Кількість пропусків — це розмір ділянки, від якого віднімається 2. Після завершення роботи кількість пропусків поступово зменшується до нуля. У цьому прикладі встановлено розмір ділянки 6, що призводить до максимум 4 пропусків. Від початкової точки (A) комбайн виконає початковий прохід, пропустить 4 проходи й виконає п'ятий прохід (B). Комбайн пропускає 3 проходи й виконає наступний прохід (C) за схемою. Комбайн продовжує рухатися спіралеподібно, доки не буде завершено кожен прохід. Після завершення останнього розвороту (D) машина за замовчуванням рухається прямо

через прохід. Оператор переходить на наступну ділянку й продовжує вибрану схему.

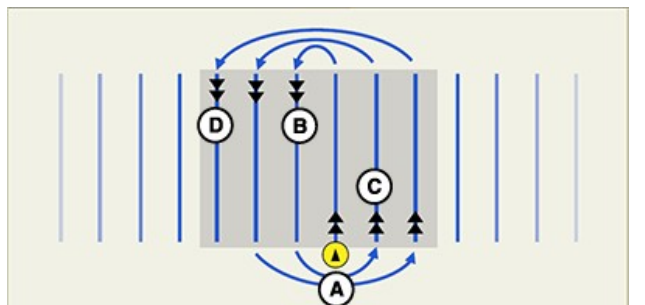


PC29159—UN—01JUN23

Спіральний розворот усередину з розміром ділянки 6

А—Початкова точка
В—П'ятий прохід
С—Наступний прохід
D—Завершальний розворот

2. **Спіраль назовні**— комбайн почне працювати посередині ділянки й робитиме спіральний розворот назовні, завжди повертаючи ліворуч. Розмір ділянки визначає максимальну кількість пропусків. Під час спіральних розворотів назовні кількість пропусків починається з нуля. Під час проходів кількість пропусків збільшується поступово, доки не буде досягнуто максимальної кількості пропусків. У цьому прикладі розмір ділянки становить 6 і починається з 0 пропусків. Комбайн починає від початкової точки (А), рухаючись рядом і проходить униз до сусіднього проходу ліворуч (В). Коли комбайн досягає кінця другого проходу (В), кількість пропусків збільшується на одиницю, що дає змогу комбайну пропустити завершений ряд і піднятися на найближчий необроблений прохід (С). Комбайн продовжуватиме виконувати розвороти спіраллю назовні, доки не буде завершено потрібну кількість проходів. Після завершення останнього розвороту (D) машина за замовчуванням рухається прямо через прохід. Оператор переходить на наступну ділянку й продовжує вибрану схему.



PC29158—UN—01JUN23

Приклад спіралі назовні

А—Початкова точка
В—Другий ряд
С—Третій ряд

D—Завершальний розворот

ch177nn,1740727866353-UK-28FEB25

Система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача

Вимоги для роботи

Система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача доступна на таких типах дисплеїв із ліцензією Automation 4.0 або G5 Advanced:

- Універсальний дисплей 4640
- Дисплей 4600 CommandCenter
- Універсальний дисплей п'ятого покоління G5 / G5 Plus
- Дисплей G5/G5^{Plus} CommandCenter

Із системою автоматизацію розвороту AutoTrac обприскувача підтримуються такі типи маршрутів:

- Прямий маршрут
- AutoPath (ряди)
- AutoPath (межі)

ПРИМІТКА: Під час в'їзду на поворотну смугу та виїзду з поля система встановлює індикатор «Вихід із культури» у положення «Істина», коли центр переднього моста машини перетинає поворотну смугу.

Під час виїзду з поворотної смуги та в'їзду у поле система встановлює індикатор «Вихід із культури» у положення «Хибність», коли центр переднього моста машини перетинає поворотну смугу.

Наведені нижче функції недоступні в системі автоматизації розвороту обприскувача AutoTrac:

- Управління швидкістю
- Налаштування послідовності
- Параметри швидкості для роботи в полі й швидкості розвороту
- Криві АВ, адаптивні криві й кола

Налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача

ПРИМІТКА: Якщо цю функцію ввімкнено, система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача переходить у стан «Готово» без параметрів керування швидкістю чи налаштування послідовності.

Налаштування повороту — прямий маршрут



PC661530—UN—29JAN25
Налаштування повороту — прямий маршрут

Розмір розвороту (A): відрегулюйте форму контуру розвороту. Менше число призведе до меншого повороту, і навпаки.

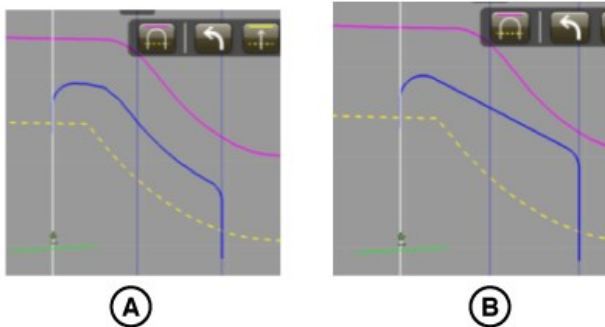
Початок розвороту (B): визначає, де має починатися траєкторія розвороту — до чи після перетину межі поворотної смуги.

Дотримуйтеся поворотної смуги



PC662153—UN—17FEB25
Дотримуйтеся поворотної смуги

Функція «Дотримуйтеся поворотної смуги» — це розширений параметр, доступний лише під час використання режиму навігації «Прямий маршрут».



PC661535—UN—02FEB25
Дотримуйтеся поворотної смуги

A—«Дотримуйтеся поворотної смуги» УВІМК.
B—«Дотримуйтеся поворотної смуги» ВИМК.

Якщо цю функцію увімкнено, машина відтворює вигин поворотної смуги, де є криві. Коли цю функцію вимкнено, машина проходить найкоротшим (прямим) шляхом через поворотну смугу та не відтворює вигин, якщо такий є. Функцію «Дотримуйтеся поворотної смуги» увімкнено як стандартне налаштування. Вибір стану цього перемикача зберігається після вимкнення й увімкнення запалювання.

ПРИМІТКА: Функція «Дотримуйтеся поворотної смуги» доступна лише під час використання режиму навігації «Прямий маршрут».

Налаштування повороту — AutoPath (ряди)



Змінити рядок

PC659264—UN—29JAN25

Під час використання функції AutoPath (ряди) параметр «Змінити рядок» переміщує вказані рядки з поточного проходу AutoPath на поворотній смузі. Параметр «Змінити рядок» надає можливість вибирати напрямок зміщення (всередину або назовні) та кількість рядів для переміщення.

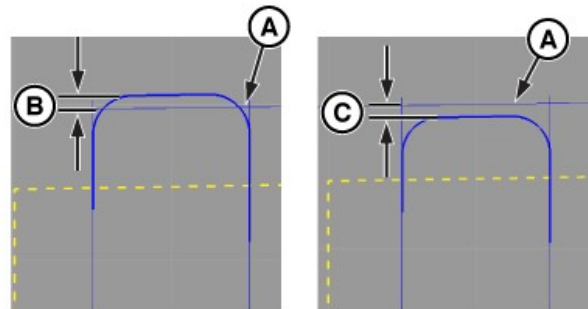
Налаштування повороту — AutoPath (межі)



Зміщення початку розвороту

PC661529—UN—29JAN25

Зміщення початку розвороту — це місце, де машина починає автоматичний розворот відносно розташування границі AutoPath.



Зміщення початку розвороту

PC662154—UN—20FEB25

A—Розташування границі AutoPath
B—Додатне зміщення
C—Від'ємне зміщення

Додатне зміщення (B) означає, що машина здійснює поворот після розташування границі AutoPath (A). Від'ємне зміщення (C) означає, що поворот виконується до розташування границі AutoPath (A).

Діапазон значень зміщення початку розвороту становить від +100 до -100 і регулюється з кроком 0,3 м (1 фут).

Сумісність системи автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача

Самохідний обприскувач John Deere	Модель
400R	408R, 410R і 412R
600R	Машина серії 612R і 616R
Hagie	ST12S, ST16S і ST20 (модель 2022 року і новіші)

Вирівнювач John Deere	Модель
800R	800R

Схеми розвороту

Система автоматизації розвороту AutoTrac підтримує лише U-подібні розвороти.

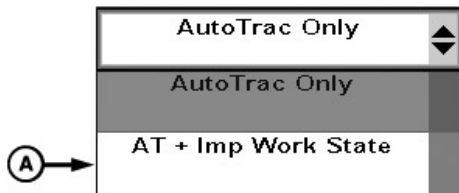
ch177nn,1740727609880-UK-28FEB25

Виявлення й усунення несправностей

Активна навігація знаряддя

Щоб уникнути кермування знаряддям під час кінцевих поворотів за умов роботи активної навігації знаряддя та системи автоматизації розвороту AutoTrac, відрегулюйте наведені нижче налаштування:

Контролер програми 1100 (UCC1)

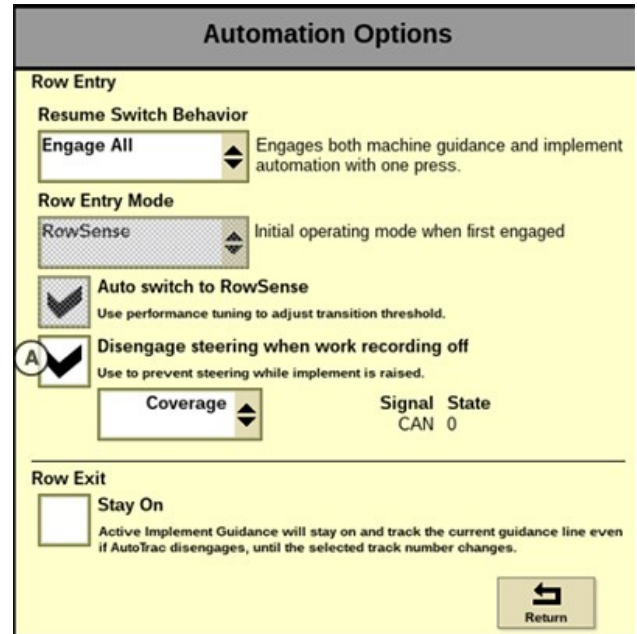


PC27869—UN—28FEB20

A—AT + робочий стан знаряддя

1. Виберіть контролер програми 1100 у програмі ISOBUS VT.
2. Натисніть кнопку налаштування кермування знаряддям або кнопку налаштування маневрувального механізму знаряддя.
3. Виберіть "AT + роб. стан знаряддя" (A) у розкритому меню під налаштуванням "Вимоги до вмикання".

Контролер програми 1100 (UCC2 серійний номер PCXL01C201000—)



PC28809—UN—20SEP22

A—Зніміть прапорець кермування

1. Виберіть контролер програми 1100 у програмі ISOBUS VT.
2. Натисніть екранну клавішу "Активна навігація знаряддя".
3. Виберіть "Параметри автоматизації" на вкладці "Налаштування".
4. Установіть прапорець "Вимкнути кермування при вимкненому записуванні робочих параметрів" (A).

ch177nn,1685617395656-UK-01JUN23

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync



PC28763—UN—25AUG22

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync дозволяє синхронізувати переміщення між сумісними машинами. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync використовує функцію AutoTrac для направлення веденої машини у вихідне положення, задане відносно ведучої машини. Ведена машина підтримує це положення під час роботи. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync зберігає лінійну й поперечну швидкість між веденою та ведучою машиною завдяки інформації з приймачів StarFire. Інформація між машинами передається через бездротове підключення з використанням модульних телематичних шлюзів (MTG) 4G LTE, встановлених на кожній машині.

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync не використовує стільниковий зв'язок.

Перехід до системи синхронізації машини John Deere Machine Sync

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму Система синхронізації машини.

Вимоги

Для роботи системи синхронізації машини слід виконати такі вимоги.

Вимоги до мережі

Система синхронізації машини потребує передачі інформації між веденою та ведучою машинами. Як ведуча та ведена машина повинна бути під'єднана до тієї ж бездротової мережі. Ведуча машина може створювати мережу в системі синхронізації машини чи в програмі бездротового підключення. Ведена машина приєднується до мережі ведучої машини за допомогою програми системи синхронізації машини John Deere Machine Sync.

Для отримання додаткової інформації про налаштування та приєднання до бездротової мережі див. програму "Налаштування бездротового підключення".

Вимоги до ведучої машини

ПРИМІТКА: Оновіть програмне забезпечення до останньої версії.

- На машині має бути встановлено дисплей CommandCenter 4600 або універсальний дисплей 4640.
- На машині має бути встановлено приймач StarFire 6000 або StarFire 7000 зі спільним сигналом.
- На машині має бути модем JDLink.
 - З'єднання JDLink Boost підтримується.
- На машині має бути встановлено додатковий антенний комплект.
- На машині має бути виконано активацію синхронізації машин.

Вимоги до веденої машини

ПРИМІТКА: Оновіть програмне забезпечення до останньої версії.

- Машина має бути трактором.
- На машині має бути встановлено дисплей CommandCenter 4600 або універсальний дисплей 4640.
- На машині має бути встановлено приймач StarFire 6000 або StarFire 7000 зі спільним сигналом.
- На машині має бути встановлено модульний телематичний шлюз (MTG) 4G LTE.
- На машині має бути встановлено додатковий антенний комплект.
- На машині має бути виконано активацію синхронізації машин.
- Машина повинна мати активацію Tractor Implement Automation.

ПРИМІТКА: Зверніться до дилера John Deere™, щоб активувати Tractor Implement Automation™.

- Якщо ведучою машиною є трактор або самохідний кормозбиральний комбайн, на машині має бути встановлено додатковий антенний комплект MTG 4G LTE.

Перед увімкненням системи синхронізації машини John Deere Machine Sync

Програма Диспетчер обладнання

Переконайтесь, що інформація про машину, в тому числі вимірювання та зміщення, правильна та введена через дисплей.

Ведуча машина

- Переконайтесь, що налаштування машини та знаряддя правильні.

Ведена машина

- Переконайтеся, що вибраний тип машини — трактор.
- Переконайтеся, що зміщення машини правильні.

Програма AutoTrac

ВАЖЛИВО: Щоб запобігти зіткненню машини, система синхронізації машини John Deere Machine Sync не підтримує кривину більше ніж 0,5° на метр.

Якщо ведуча машина знаходиться на кривій малого радіуса або змінює напрямок руху, ведена машина не може відстежувати ведучу машину та система синхронізації машини деактивується. Коли система синхронізації машини John Deere Machine Sync деактивується, лунає звуковий сигнал, що вказує причину її деактивації.

ПРИМІТКА: Перш ніж змінювати будь-які налаштування системи AutoTrac або системи синхронізації машини John Deere Machine Sync, запишіть поточні значення.

Ведуча машина

ПРИМІТКА: Система підтримує стан Machine Sync ведучої машини протягом циклу запалювання, не надсилаючи запит ведучій машині на збереження ввімкненої системи синхронізації машини John Deere Machine Sync.

- Система синхронізації машини John Deere Machine Sync може працювати будь-яким способом, доступним у системі навігації AutoTrac.
- Система AutoTrac для ведучої машини не потрібна.

Ведена машина

ПРИМІТКА: Система пропонує веденій машині підтримувати систему синхронізації машини John Deere Machine Sync увімкненою лише тоді, коли її було ввімкнено під час останнього циклу запалювання.

ПРИМІТКА: За замовчуванням для перемикача використання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync встановлено значення «УВІМК».

- Виконайте точне налаштування системи AutoTrac для керування вперед для кожної машини окремо, перш ніж використовувати систему синхронізації машини.

Програма спільного використання

Застосування спільного доступу забезпечує додаткову передачу даних між ведучим та веденим.

ПРИМІТКА: Спільне використання має бути активовано на дисплеях «ведучої» і «веденої» машин. Ярлик для програми «Спільне використання» доступний на сторінці «Інформація та налаштування синхронізації машини».

Ведуча машина

- Щоб використовувати функції спільного використання даних в полі, переконайтеся у тому, що спільний доступ переведено в положення "Увімкнено".
- Переконайтеся в тому, що усі дисплеї 4-го покоління в одній робочій групі пов'язані з Work ID.

Ведена машина

- Щоб використовувати функції спільного використання даних в полі, переконайтеся у тому, що спільний доступ переведено в положення "Увімкнено".
- Переконайтеся в тому, що усі дисплеї 4-го покоління в одній робочій групі пов'язані з Work ID.
- Переконайтеся, що профіль знаряддя визначено в диспетчері обладнання і що тип операції співпадає з ведучою машиною.

У разі використання спільного доступу між лідером та веденим шківом використовується наступна інформація:

- Ім'я оператора на мапі
- Автоматично обирати лідера
- Рівень заповнення зернового бункера
- Стан розвантажувального шнека
- Спільне використання мережі
- Спільне використання карти покриття

Рівень заповнення зернового бункера та стан вивантажувального шнека відображаються у вікні "Обраний бокс (D)" на головній сторінці програми "синхронізація машини Machine Sync". Ці піктограми стану також можна переглядати на головній сторінці, обравши один з модулів сторінки "список синхронізації машин Machine Sync" в програмі Диспетчер макетів.

Спільне використання за допомогою JDLink Boost

Коли ведуча й ведена машини перебувають на відстані 50 м (165 футів) одна від одної, функцію спільного використання мережі Wi-Fi буде вимкнено. Функції зв'язку, як-от моніторинг даних у реальному

часі, дистанційний доступ до дисплея, спільне використання даних поля тощо, не будуть доступні протягом цього періоду.

ПРИМІТКА: Дані залишаються незмінними протягом цього періоду й передаються хосту після відновлення зв'язку.

Поради щодо від'єднання

Під час повертання керма для від'єднання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync задана швидкість веденої машини змінюється на останню відому швидкість ведучої машини. Щоб зменшити або скоротити затримку, пов'язану з необхідністю скидання швидкості веденої машини щоразу під час від'єднання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync, рекомендуємо застосовувати наведені нижче способи від'єднання.

- Якщо трактор оснащено трансмісією PST, переведіть важіль перемикачів передач угору або натисніть кнопку заданої швидкості 1 або 2, яка має задану швидкість вищу за поточну, або прокрутіть угору колесо регулювання швидкості.
- Якщо трактор оснащено трансмісією IVT або EVT з лінійним важелем, вручну переведіть важіль управління швидкістю з положення F1 у положення F2 або скористайтеся колесом регулювання швидкості, щоб збільшити задану швидкість.
- У тракторі з трансмісією IVT або EVT з важелем CommandPro будь-який рух важеля, в тому числі назад, вимкне автоматичне регулювання швидкості.

ch177nn,174066629982-UK-27FEB25

Сумісність системи синхронізації машини

Сумісність із тракторами John Deere:

ПРИМІТКА: Трактори серії 6R із CommandPro сумісні з системою синхронізації машини Machine Sync 4-го покоління тільки з установкою корисного навантаження MFTCU під номером AL229483A.

ПРИМІТКА: Машини 8x30T й 9x30T не сумісні з системою синхронізації машини John Deere Machine Sync.

- 6R (IVT)
- 7M (CQT) 2024 модельного року і новіше
- 7R (IVT, CQT та e23)
- 8R (EVT, IVT, PST і e23)
- 8RT (EVT, IVT, PST і e23)
- 8RX (EVT, IVT і e23)

- 8x30 (IVT та PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)
- 9x30 (PST)

EVT (електрична безступенева трансмісія)

IVT (безступенева трансмісія)

CQT (трансмісія CommandQuad II)

PST (трансмісія PowerShift)

e23 (23-швидкісна трансмісія PowerShift з Efficiency Manager)

Сумісність з комбайнами John Deere:

- Серія S
- Серія T
- Серія W
- Серія X
- Серії 50, 60 і 70

ПРИМІТКА: Додатковий комплект, необхідний для переглядання інформації про заповнювання зернового бункера для серії 70.

Сумісність самохідних кормозбиральних комбайнів John Deere™:

- 8000
- 9000

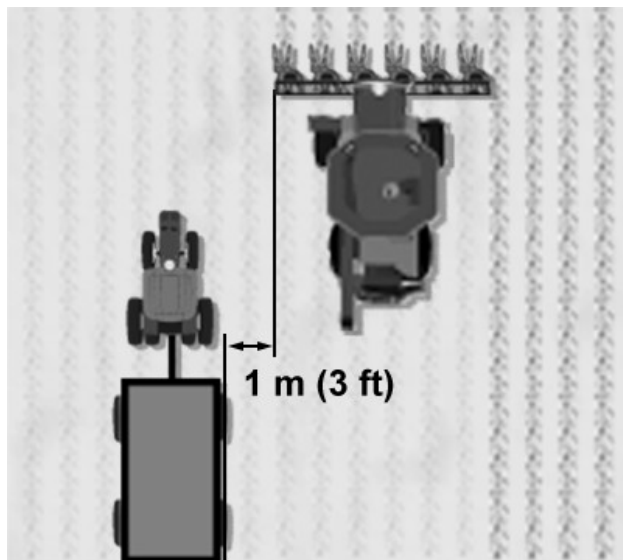
Система синхронізації машини John Deere Machine Sync несумісна з наведеними нижче пристроями:

- CommandCenter 4600 із процесором версії 1
- Оригінальний GreenStar, GreenStar 2 1800 і GreenStar 2 2600
- Дисплей GreenStar 3 2630 при використанні з CommandCenter 4600
- MTG 2G і MTG 3G
- Система машинного радіозв'язку (MCR)
- Оригінальний StarFire, приймачі StarFire iTC і StarFire 3000

Відмова від відповідальності:

ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози нещасних випадків чи травмування. Будьте пильні й за потреби керуйте кермом. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync не виявляє та не уникає перешкод і сторонніх людей.

ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози нещасних випадків чи травмування. Під час слідування за ведучою машиною будьте пильні й беріть керування на себе в разі раптових зупинок ведучої машини. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync повністю не зупиняє ведену машину.



PC25909—UN—05JUL18

- Система синхронізації машини не працює у випадку, коли відстань від будь-якої частини машини чи обладнання становить ближче 1 м (3 фути) до іншої машини чи іншого обладнання.
- Система синхронізації машини не призначена для кінцевих поворотів.
- Система синхронізації машини не компенсує різниці нахилів між машинами.
- Система синхронізації машини не працює, коли швидкість ведучої машини перевищує 16,0 км/год (10 миль/год).
- Система синхронізації машини John Deere Machine Sync машини не працює на швидкості 0 км/год (0 миль/год).

ПРИМІТКА: Мінімальна вимога до швидкості для тракторів серії 9 з шарнірно з'єднаною рамою становить 2 км/год (1,2 миль/год) під час захоплення або відстеження.

Для отримання найкращих робочих характеристик системи синхронізації машини:

- Прямий маршрут точніший, ніж маршрут за кривою.
- Повільніші швидкості точніші, ніж великі швидкості за умови, що не використовується прямий маршрут.
- Плавні криві точніші, ніж криві малого радіуса повороту.
- Трактори з шарнірно-з'єднаною рамою

демонструють раніше зазначені зміни робочих характеристик більше, ніж інші платформи.

- Для оптимальної роботи системи синхронізації машини потрібно виконати розширені налаштування системи AutoTrac.

Спільний сигнал дозволяє приймачам StarFire обмінюватися інформацією в разі підключення за допомогою системи синхронізації машини. Завдяки цьому обидва приймачі машини максимально збільшують продуктивність системи під час збирання врожаю. У таблиці нижче наведено точність роботи цієї системи:

Рівень активування приймача комбайна	Рівень активування приймача причепа для перевезення зерна	Рівень загальної точності системи	Зв'язок між двома приймачами
SF1	SF1	SF1	RTK
SF3 / SF2	SF1	SF3 / SF2	RTK
SF3 / SF2	SF3 / SF2	SF3 / SF2	RTK
RTK	SF1	RTK	RTK
RTK	SF3 / SF2	RTK	RTK

Спільний сигнал сумісний з тими ж або іншими моделями приймачів. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync має бути застосована, якщо на ведучій і веденій машинах не виконуються наведені далі умови:

- приймач StarFire 7000 або більш нова модель;
- Корекція StarFire SF-RTK на обох приймачах

ch177nn,1740635186056-UK-27JUN25

Засоби керування системою синхронізації машини

ПРИМІТКА: Усі налаштування, які передбачають рух, будуть заблоковані до завершення сеансу RDC.

Вихідне положення

ВАЖЛИВО: Вихідне положення за замовчуванням засновується на налаштуваннях в диспетчері обладнання та формі робочої зони. Перед тим, як увімкнути систему синхронізації машини John Deere Machine Sync, переконайтеся, що налаштування машини та знаряддя, а також зміщення правильні.

ПРИМІТКА: Кнопка налаштування вихідного положення доступна, тільки якщо ведена машина перебуває в робочій зоні. Робоча зона позначена на карті межею.



PC28764—UN—25AUG22

Вихідне положення — місце, в яке система буде скеровувати ведену машину, щоб вивантажити продукцію. Вихідне положення автоматично створюється на основі налаштувань в диспетчері обладнання та форми робочої зони

Вихідне положення за замовчуванням є унікальним для налаштувань ведучої та веденої машини.

Щоб зберегти інше вихідне положення за промовчанням, натисніть кнопку налаштування вихідного положення.

ПРИМІТКА: Визначене користувачем вихідне положення буде втрачено, якщо дисплей буде підключено до іншої машини, вибрано інший профіль машини, або видалено чи замінено інший компонент. Перед початком роботи переконайтеся, що визначена користувачем вихідна точка встановлена.

Декілька вихідних положень



PC28765—UN—25AUG22

Перемикач налаштування/активації

Ведена машина може створювати декілька вихідних положень у розділі «Інформація та налаштування». Кожному вихідному положенню автоматично призначається номер.

Щоб встановити вихідне положення, натисніть «Налаштувати» на перемикач налаштування/активації, потім оберіть номер вихідного положення. Вихідне положення встановлюється для місцезнаходження веденої машини.

Щоб змінити активне вихідне положення, натисніть "Активувати" на перемикачі налаштування/активації, потім виберіть номер вихідного положення. Коли систему AutoTrac активовано, ведена машина прямує у напрямку обраного вихідного положення.

Дзеркальне відображення

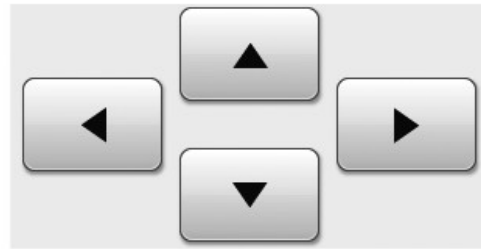
Коли ведена машина переміститься на інший бік, вихідну точку/вихідні точки, установлені з одного боку U-подібної зони, буде автоматично дзеркально відображено на іншому боці. Ця функція активується, коли в налаштуваннях системи синхронізації машини John Deere Machine Sync увімкнено такі функції:

1. Переналаштування U-подібної робочої зони ввімкнено.
2. Режим контрольованого руху ввімкнено.
3. Декілька вихідних точок увімкнено.

Чутливість до швидкості

Введіть чутливість до швидкості в розширених налаштуваннях системи синхронізації машини John Deere Machine Sync. Ведена машина може регулювати чутливість до швидкості, щоб переходи швидкості були більш поступовими або інтенсивними.

Поштовховий режим



PC28082—UN—28JUL20

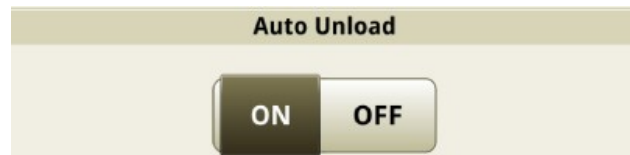
Кнопки зсуву

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync дозволяє ведучій та веденій машинам міняти положення веденої машини, щоб рівномірно розподіляти зерно на причепі для переведення зерна.

Збільшення швидкості — це відстань, на яку переміщується ведена машина щоразу, коли натискають кнопку. Збільшення лінійної та поперечної швидкості можна регулювати в розділі «Інформація та налаштування».

ПРИМІТКА: Регулювання за допомогою кнопок автоматичного регулювання швидкості не зберігається, доки не увімкнуті "Зберегти швидкість для наступного підключення" у розділі "Інформація та налаштування".

Автоматичне вивантаження



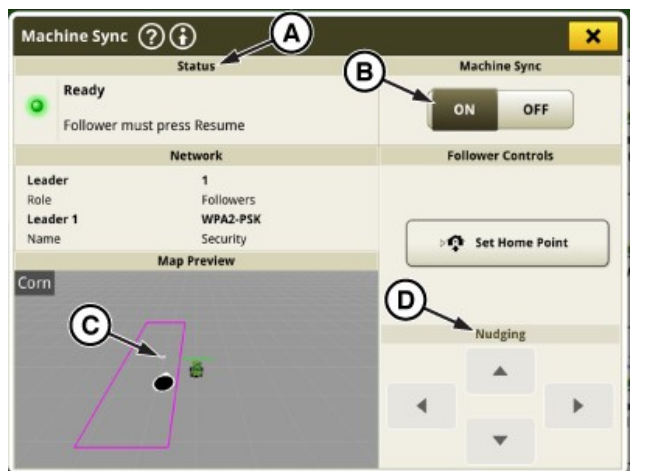
PC662149—UN—11FEB25

Автоматичне вивантаження

Функцію автоматичного вивантаження можна увімкнути або вимкнути, перейшовши до розділу "Розширені налаштування синхронізації машини". Вона використовує стереокамеру на основі машинного бачення для автоматичного переміщення причепа для перевезення зерна вперед або назад, доки заповнення не буде завершено.

ZIDXK1X,1750250576279-UK-26JUN25

Експлуатування системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведуча машина



PC671878—UN—25JUN25

A—Стан — синхронізування машин
B—Головний перемикач
C—Вихідне положення
D—Кнопки зсуву

Ведучий — неготовий

Стан синхронізації машини (A) залишається "Неготовий", поки ведений знаходиться в робочій зоні. Колір індикатора стану горить помаранчевим.

ПРИМІТКА: Робоча зона відображається, якщо ведена та ведуча машини обмінюються даними.

Головний перемикач (B) необхідно увімкнути, для того щоб працювала синхронізація машини.

ПРИМІТКА: Після кожного процесу перезавантаження трактора необхідно активувати синхронізацію машини.

ПРИМІТКА: Перешкоди від бездротових роутерів, аматорських радіопередавачів, додаткових електродвигунів, пристроїв дистанційного керування, пристроїв Bluetooth, або лінії візування антени можуть викликати проблеми із передачею сигналу. Проблеми з передачею сигналу можуть призвести до неможливості першого підключення або до несподіваної затримки передавання даних. Якщо ведений знаходиться в робочій зоні, але не детектується ведучим, зверніться до вашого дилера John Deere по допомогу.

Ведучий — готовий

Коли ведучий та ведений знаходяться в положенні та готові до маршруту, стан синхронізації машини змінюється на - готовий. Індикатор стану змінює свій колір на зелений.

Ведуча машина — Отримання

Стан синхронізації машини змінюється на "Отримання", коли ведена машина знаходиться в робочій зоні й натискається кнопка відновлення AutoTrac. Індикатор стану змінює свій колір на синій.

ПРИМІТКА: Коли система синхронізації машини John Deere Machine Sync перебуває в режимі отримання/відстеження, вимикаються такі функції:

- Зміщення маршруту (навігація AutoTrac)
- Зміщення (для всіх типів маршрутів)
- Поперечні зміщення (натискання кнопок налаштування на гідромажелі)

ПРИМІТКА: Зміщення RowSense не залежать від стану синхронізації машини.

Ведучий — відстежування

Стан системи синхронізації машини змінюється на відстежування після того, як ведений досягає його вихідної точки (C).

Тепер ведений відстежує ведучого. Коли ведуча машина змінює напрямок або швидкість, ведена машина повторює ці зміни.

Тепер ведуча машина готова виконати вивантаження у причеп веденої машини.

Якщо необхідно, натисніть кнопки зсуву (D), щоб відрегулювати положення веденого.

Налаштування робочої зони ведучої машини

ПРИМІТКА: Переналаштування U-подібної робочої зони можна виконати в розділі "Інформація та налаштування".

ПРИМІТКА: Функція переналаштування U-подібної робочої зони не застосовується для ведучого комбайна.

Коли задається тип машини комбайн, кормозбиральний комбайн або інший в диспетчері обладнання, система синхронізації машини John Deere Machine Sync за замовчуванням переходить у ліву робочу зону. Всі інші типи машин за замовчуванням переходять у робочу зону у формі літери U.

Коли увімкнено переналаштування робочої зони у формі літери U, робоча зона буде у формі літери U. Коли вимкнено переналаштування робочої зони у формі літери U, робоча зона у формі літери U буде тільки з лівого боку машини. Робоча зона у формі літери U дозволяє регулювати внутрішню ширину й довжину у розділі "Інформація та налаштування" ведучої машини.

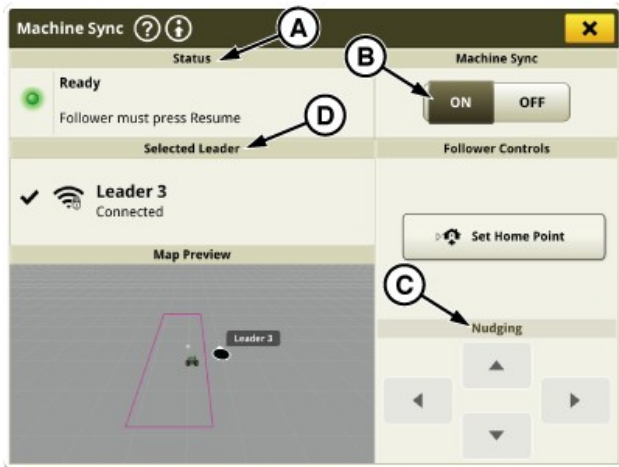
Загальну довжину робочої зони можна регулювати шляхом зміни значення переднього краю робочої

зони та заднього краю робочої зони. Значення за стандартними налаштуваннями:

- Передній край 25 м (82 фути)
- Задній край 20 м (65,6 футів)

ZIDXX1X,1750250709090-UK-18JUN25

Експлуатація системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведена машина



PC671877—UN—09JUN25

- A—Стан — синхронізування машин
B—Головний перемикач
C—Кнопки зсуву
D—Обрана ведуча машина

Ведений — неготовий

Стан синхронізації машини (A) залишається неготовий, поки ведений знаходиться в робочій зоні. Колір індикатора стану горить помаранчевим.

ПРИМІТКА: Робоча зона відображається, коли ведучий та ведений обмінюються даними.

Головний перемикач (B) необхідно увімкнути, для того щоб працювала синхронізація машини.

ПРИМІТКА: Після кожного процесу перезавантаження трактора необхідно активувати синхронізацію машини.

Ведений — готовий

Коли ведучий та ведений знаходяться в положенні та готові до маршруту, стан синхронізації машини змінюється на - готовий. Індикатор стану змінює свій колір на зелений.

Ведена машина — захоплення

Стан синхронізації машини змінюється на "Отримання", коли ведена машина знаходиться в робочій зоні й натискається кнопка відновлення AutoTrac. Індикатор стану змінює свій колір на синій.

Ведений — відстежування

Стан системи синхронізації машини змінюється на відстежування після того, як ведений досягає його вихідної точки.

Тепер ведений відстежує ведучого. Коли ведуча машина змінює напрямок або швидкість, ведена машина повторює ці зміни.

Тепер ведуча машина готова виконати вивантаження у причеп веденої машини.

Якщо необхідно, натисніть кнопки зсуву (C), щоб відрегулювати положення веденого.

Рівень заповнення зернового бункера та стан вивантажувального шнека відображаються у вікні "Обраний бокс (D)".

Під час роботи регулюйте швидкість, використовуючи тільки дросельну заслінку. Якщо переключити трансмісію під час роботи, систему синхронізації машини буде від'єднано.

Під час використання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync у зв'язку з характеристиками автоматизування швидкості тракторів серії 9R та 6R, рекомендуємо повністю відкривати дросельні заслінки.

Щоб вимкнути, оператор трактора може повернути рульове колесо, перейти на більшу швидкість трансмісії або зупинити машину.

ПРИМІТКА: Перевірте, що трансмісія веденого встановлена на досить високу швидкість, щоб ведений міг легко підтримувати швидкість ведучого.

Режим контрольованого руху

ПРИМІТКА: Якщо увімкнено режим контрольованого руху, значення зсуву ліворуч і праворуч вимкнено.

Режим контрольованого руху вмикається у розділі «Інформація та налаштування».

Коли активовано режим контрольованого руху, ведена машина переміщається по навігаційній лінії, а її швидкість контролюється ведучою машиною. Якщо вихідне положення не знаходиться на навігаційній лінії, ведена машина рухається паралельно вихідному положенню, залишаючись на навігаційній лінії.

При використанні режиму контрольованого руху, натисніть на кнопку відновлення AutoTrac один раз для руху по активній лінії навігації. Коли ведена машина перебуває в робочій зоні, натисніть на кнопку відновлення AutoTrac, щоб синхронізувати швидкість із ведучою машиною.

ПРИМІТКА: Якщо ведуча та ведена машини
прямують різними навігаційними лініями, ведена
машина може не рухатись паралельно ведучій
машині.

ZIDXK1X,1750250732713-UK-18JUN25

Поля та межі

Набори полів і меж



PC28766—UN—25AUG22

Програма "Набори полів і меж"

Назви полів використовують для впорядкування інформації, щоби було легше знайти й використовувати дані, наприклад, навігаційні лінії. Використання назв полів є додатковою функцією; для невизначених назв відображатиметься "---".

Використовуйте програму "Набори поля і меж" для:

- Вибору назви розташування поля, яка використовуватиметься в усіх інших програмах.
- Створення клієнта, ферми або назви поля.
- змінити назву клієнта, ферми або поля;
- Зв'язування поля з іншою фермою або іншим клієнтом.
- Видалення клієнта, ферми або поля.
- Створення меж і наборів меж.

Виберіть пункт "Клієнт, ферма й поле", щоби задати поточне розташування й вибрати назву поля, яка використовуватиметься в усіх інших програм.

ПРИМІТКА: Записування даних за правильними даними клієнта, ферми та полем, необхідне для керування даними за допомогою центра експлуатації John Deere™.

Інтеграція з навігацією

- Поле можна зв'язати з навігаційним маршрутом під час створення маршруту, а також шляхом редагування маршруту.
- Навігаційний маршрут можна фільтрувати за назвою поля.

Модуль сторінки виконання

У програмі Диспетчер компоновок є модуль «Розташування» для програми «Поля». Він доступний на стандартній сторінці виконання навігації. Його можна додати на будь-яку сторінку виконання.

Виберіть поле в модулі "Розташування" щоб:

- Відфільтрувати перелік навігаційних маршрутів.
- Зв'язати нові маршрути з полем при їх створенні.
- Розпочати нові або продовжити попередні робочі дані.

Перехід до наборів поля й меж

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Поля".

AL70325,0000602-UK-08JUL25

Керування клієнтами, фермами й полями Організація поля



PC28767—UN—25AUG22

A—Клієнт
B—Ферма
C—Поле

Для спрощення організації даних використовуйте наступну ієрархію:

- Клієнти (A) є найвищим рівнем організації.
- Ферми (B) є середнім рівнем організації. Ферму можна пов'язати з клієнтом.
- Поля (C) є базовим рівнем організації. Поле можна пов'язати з фермою та клієнтом.

Суворі ієрархія не є обов'язковою. Можна використовувати тільки назви полів та залишити назви ферми та клієнта пустими. Можна навіть не використовувати назви ферм.

Це залежить від обсягу даних, що зберігаються. Що більший обсяг даних, то більша структура необхідна для пошуку полів.

ПРИМІТКА: На попередніх дисплеях John Deere карти й навігаційні лінії зберігались на основі назв полів. На дисплеях покоління 4 дані зберігаються в якості точок широти та довготи. Назва поля необхідна лише для фільтрування даних.

Вибір і фільтрація назв

В ієрархії «Клієнт», «Ферма», «Поле» можна вибрати клієнта та ферму для пошуку необхідних полів.

1. Перейдіть на вкладку «Клієнт».
2. В переліку виберіть необхідного клієнта. Назва клієнта відобразиться на вкладці «Клієнт».
3. Автоматично з'явиться вкладка «Ферма». В списку буде вказано тільки ферми, пов'язані з клієнтом.
4. В переліку виберіть необхідну ферму. Назва ферми відобразиться на вкладці «Ферма».
5. Автоматично з'явиться вкладка «Поле». У списку

буде вказано тільки поля, пов'язані з клієнтом та фермою. Виберіть необхідне поле.

Видалити фільтр

Для видалення фільтра натисніть кнопку «Очистити вибране».

Створення та редагування назв

ПРИМІТКА: Після реєстрації даних клієнтів, ферми й поля не слід перейменовувати. Якщо необхідно виконати перейменування, змініть назву в інших місцях, наприклад в операційному центрі John Deere.

Назви клієнта, ферми й поля не можуть дублюватись. Назви, зв'язані з різними клієнтами та фермами, повинні бути унікальними.

Вкладки «Клієнт» та «Ферма»

Під час переходу на вкладки «Клієнт» або «Ферма» натисніть кнопку редагування в нижній частині сторінки, щоб відкрити список «Редагування клієнта» або «Редагування ферми».

В переліку виберіть одну назву клієнта або ферми для редагування або натисніть кнопку «Створити» в нижній частині сторінки, щоб створити нову назву.

Вкладка «Поле»

Коли вибрано вкладку «Поле», виділіть назву поля та натисніть кнопку редагування, щоб змінити параметри цього поля. Щоб створити нову назву, натисніть кнопку «Створити» в нижній частині сторінки.

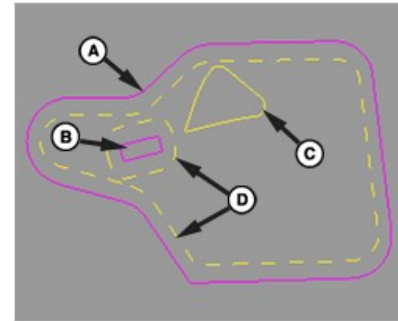
Видалення назв

Щоб видалити назву, перейдіть до редагування параметрів клієнта, ферми або поля та натисніть кнопку «Видалити» на сторінці редагування.

- При видаленні клієнта також видаляються всі ферми та поля, зв'язані з клієнтом.
- При видаленні ферми також видаляються всі поля, зв'язані з фермою.

AL70325,00005E4-UK-08JUL25

Межі поля



PC28768—UN—25AUG22

- A—Зовнішня межа (рожева)**
- B—Внутрішня непрохідна межа (рожева)**
- C—Внутрішня прохідна межа (жовта)**
- D—Межа поворотної смуги (жовта)**

Зовнішня межа (A) позначає периметр поля.

ПРИМІТКА: Для створення та використання внутрішніх меж потрібна зовнішня межа.

Внутрішні межі позначають важливі зони поля. Ці межі можуть бути непрохідними (рожеві) (B) або прохідними (жовті) (C). Прикладом непрохідної межі є колодязь, а прикладом прохідної межі — водовід.

Межі кінця гону (жовта пунктирна лінія) (D) позначають зони поля з кінцевими або поворотними рядами. Вони створюються всередині зовнішньої межі та навколо непрохідних внутрішніх меж.

Під час використання з програмою "Керування секціями" межі запобігають внесенню продукту всередині позначених зон і за межами поля.

Обчислення площі

Приблизна площа межі обчислюється на площині. Площа всіх активних меж віднімається з площі зовнішньої межі. При обчисленні площі межі зміни висоти поверхні не враховуються.

Підсумкові робочі дані містять змінення висоти поверхні в загальних даних обробленої площі. У зв'язку з різницею обчислень загальні дані меж і загальні робочі дані відрізняються.

Для створення меж за допомогою карти покриття необхідне наступне:

- Назва поля
- Карта покриття без пропусків покриття навколо зовнішньої межі поля.

Для створення автономної межі необхідне наступне:

- Назва поля
- Пройдена межа
- Приймач StarFire 7000/7500 із сигналом SF-RTK/RTK

Межа з підтримкою автономії

Межа з підтримкою автономії — це високоякісна межа, яка містить атрибути повторюваності та записана відповідно до стандартів безпеки, встановлених для роботи в автономному режимі.

Ці межі є пройденими межами, записаними за допомогою приймача StarFire 7000/7500 і дисплея 4-го покоління/G5, що забезпечує точність і повторюваність для повної автоматизації та автономності роботи в польових умовах. Інформація про опорні точки фіксується і зберігається разом з точками під час запису пройдених меж.

Межі з підтримкою автономії позначені синім кольором і мають синю піктограму автономії поруч з назвою або типом межі.

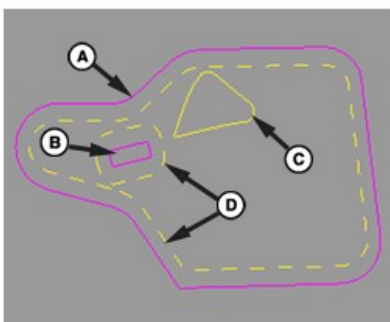
Межі без підтримки автономії позначені помаранчевим кольором і мають чорну піктограму автономії поруч з назвою або типом межі.

Набори меж

Набори меж надають оператору можливість створювати різні робочі межі для використання в різних операціях. До наборів меж належать зовнішня межа й будь-яка кількість внутрішніх меж, пов'язаних із зовнішньою межею. Можна створювати, імпортувати й експортувати кілька наборів меж для пов'язаних із ними клієнта, ферми й поля.

ch177nn,1685617524449-UK-24MAY24

Межі поля



PC28768—UN—25AUG22

- A**—Зовнішня межа (рожева)
B—Внутрішня непрохідна межа (рожева)
C—Внутрішня прохідна межа (жовта)
D—Межа поворотної смуги (жовта)

Зовнішня межа (A) позначає периметр поля.

ПРИМІТКА: Для створення та використання внутрішніх меж потрібна зовнішня межа.

Внутрішні межі позначають важливі зони поля. Ці межі можуть бути непрохідними (рожеві) (B) або прохідними (жовті) (C). Прикладом непрохідної межі є колодязь, а прикладом прохідної межі — водовід.

Межі кінця гону (жовта пунктирна лінія) (D) позначають зони поля з кінцевими або поворотними рядами. Вони створюються всередині зовнішньої межі та навколо непрохідних внутрішніх меж.

Під час використання з програмою "Керування секціями" межі запобігають внесенню продукту всередині позначених зон і за межами поля.

Обчислення площі

Приблизна площа межі обчислюється на площині. Площа всіх активних меж віднімається з площі зовнішньої межі. При обчисленні площі межі зміни висоти поверхні не враховуються.

Підсумкові робочі дані містять змінення висоти поверхні в загальних даних обробленої площі. У зв'язку з різницею обчислень загальні дані меж і загальні робочі дані відрізняються.

Для створення межі за допомогою карти покриття необхідне наступне:

- Назва поля
- Карта покриття без пропусків покриття навколо зовнішньої межі поля.

Для створення автономної межі необхідне наступне:

- Назва поля
- Пройдена межа
- Приймач StarFire 7000/7500 із сигналом SF-RTK/RTK

Набори меж

Набори меж надають оператору можливість створювати різні робочі межі для використання в різних операціях. До наборів меж належать зовнішня межа й будь-яка кількість внутрішніх меж, пов'язаних із зовнішньою межею. Можна створювати, імпортувати й експортувати кілька наборів меж для пов'язаних із ними клієнта, ферми й поля.

Межа з підтримкою автономії

Межа з підтримкою автономії — це високоякісна межа, яка містить атрибути повторюваності та записана відповідно до стандартів безпеки, встановлених для роботи в автономному режимі.

Ці межі мають бути прокладені під час проїзду машиною і записані за допомогою приймача StarFire 7000/7500 і дисплея 4-го покоління/G5, що забезпечує точність і повторюваність для повної автоматизації та автономності роботи в польових умовах. Інформація фіксується і зберігається разом з даними під час запису пройдених меж.

Межі з підтримкою автономії позначені синім кольором і мають синю піктограму автономії поруч з назвою або типом межі.

Межі без підтримки автономії позначені

помаранчевим кольором і мають чорну піктограму автономії поруч з назвою або типом межі.

Пунктирна лінія — це прогнозована якість цього сегмента межі, якщо оператору потрібно було виконати наступну доступну дію, наприклад, натискання кнопки "Зберегти".

Наприклад, пунктирна лінія з'єднає поточну точку з початковою точкою під час запису. Пунктирна лінія змінює колір на синій або помаранчевий, залежно від того, чи буде цей сегмент автономної (синього кольору) або не автономної (помаранчевого кольору) межі, якщо межа була збережена у зазначений момент.

ПРИМІТКА: Поточна точка має бути в межах 100 м (329 фт) від точки початку запису та всі вимоги мають бути виконані, щоб сегмент міг стати автономним (синього кольору).

Під час призупинення запису пунктирна лінія з'єднає поточну точку з точкою призупинення запису. Пунктирна лінія змінює колір на синій або помаранчевий, залежно від того, чи буде цей сегмент автономним (синього кольору) або не автономним (помаранчевого кольору), якщо запис буде відновлено в зазначений момент.

Огляд меж з підтримкою автономії

ПРИМІТКА: Межі, що використовуються в автономній системі, повинні відповідати певним вимогам. Див. пункт «Вимоги до картографування автономних меж поля» в цьому розділі.

Точні межі з підтримкою автономії дають змогу автономній системі працювати безпечно і точно. Межа поля використовується як точка відліку для цих продуктів. Точність — це ключ до успіху та точного управління машиною.

Автономна система використовує проїзні межі з підтримкою автономії для створення зовнішніх і непрохідних меж, щоб можна було безпечно переміщуватися по полю і залишатися в межах визначеної зони.

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте травм і пошкодження майна. Розтошовуйте зовнішні межі автономного типу та внутрішні непрохідні межі на відстані не менше 1,5 м (5 фт) від:

- житла, об'єктів приватної власності, будівель та доріг загального користування;
- ділянок з ухилом більше 11 градусів (20-відсотковий ухил);
- ям, канав, ярів, крутих насипів, водойм та

інші місць з раптовим зниженням рельєфу;

- вітрових турбін, стовпів електромереж і стаціонарного обертового зрошувального обладнання;
- низько розмішених підвісних елементів ландшафту, як-от електричні кабелі, гілки та напрямні дроти;
- вхідних груп сховищ природного газу та пропану або самих таких сховищ.

ВАЖЛИВО: Не створюйте вузькі проходи із зовнішньою межею, щоб з'єднати кілька полів.

ПРИМІТКА: Перелічено не всі умови, які можуть призвести до небезпеки. Будьте уважні до будь-якої ситуації, коли машина може втратити рівновагу, небезпеки не видно чітко, або спостерігається збільшення присутності людей.

ВАЖЛИВО: Топографія поля може змінюватися з року в рік і з сезону в сезон. Якщо це сталося, поле потрібно перекартографувати.

Приклади: ерозія, канави, зсуви ґрунту, провали.

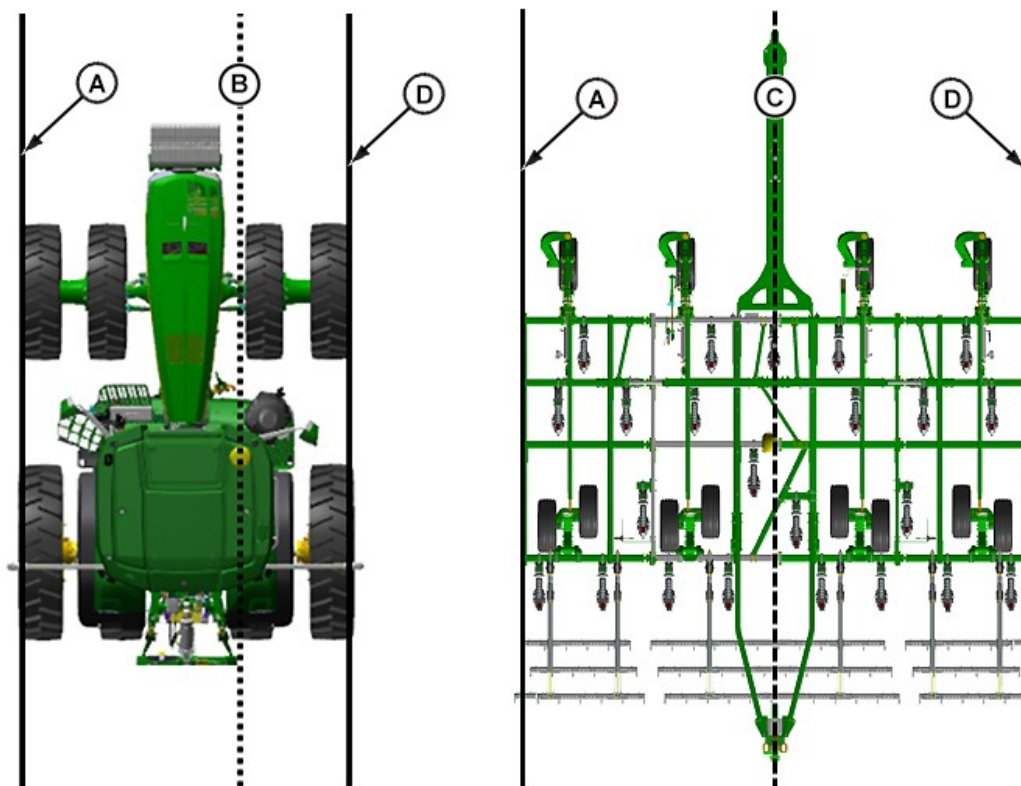
Зміщення запису межі з підтримкою автономії:

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте травм і пошкодження майна. Неправильне зміщення меж і неправильні розміри обладнання можуть призвести до проходження машини через небезпечні зони. Перед картографуванням перевірте зміщення меж і розміри обладнання.

Зміщення записування межі з підтримкою автономії можна створити з точки GPS машини або робочої точки знаряддя, залежно від обладнання, яке використовується для картографування. Якщо межа записується за допомогою машини без знаряддя, використовуйте GPS машини. Якщо ви використовуєте знаряддя з приймачем, використовуйте робочу точку знаряддя.

- GPS у машині
 - Універсальний приймач StarFire — зміщення запису межі вимірюється за допомогою відстані від краю машини до центра приймача.
 - Вбудований приймач StarFire — зміщення запису межі вимірюється за допомогою відстані від краю машини до центра машини. Для всіх вбудованих приймачів використовуйте центр машини як опору точку незалежно від місцезнаходження приймача.
- Робоча точка знаряддя — зміщення запису межі вимірюється за допомогою відстані від краю знаряддя до центру знаряддя.

ПРИМІТКА: Для будь-якого універсального приймача, який використовується на машині або знарядді, обов'язково встановіть правильні поперечні зміщення GPS у профілі машини або знаряддя, щоб забезпечити точне розташування межі.



Вимірювання зміщення запису межі з підтримкою автономії

APY80353—UN—23FEB23

A—Лівий край рами
B—Центр універсального приймача машини

C—Центр знаряддя
D—Правий край рами

ПРИМІТКА: Якщо універсальний приймач машини не встановлено на центральній лінії машини, встановіть поперечне зміщення в профілі машини, щоб урахувати точне місце встановлення. Потім використовуйте центр приймача для відліку зміщення запису межі ліворуч або праворуч.

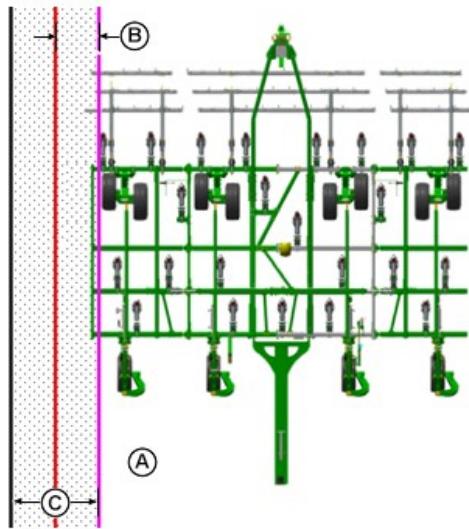
ПРИМІТКА: Якщо приймач знаряддя не встановлено по центральній лінії знаряддя, обов'язково вкажіть поперечне зміщення в профілі знаряддя, щоб урахувати точне місце встановлення. Потім використовуйте центральну лінію знаряддя для відліку зміщення запису межі ліворуч або праворуч. Значення зміщення ліворуч і праворуч від центральної лінії знаряддя будуть однаковими, а розташування приймача знаряддя не впливає на значення зміщення.

Виступ обладнання:

Під час роботи автономна система може фізично виступати (знаряддя, проблискові маячки, зіпка знаряддя, противаги машини тощо) в буферну зону. Дозволений рівень виступання в буферній зоні визначається так званим робочим допуском. Відстань між робочим допуском та максимальним

розміром буферної зони може відрізнятись залежно від типу обладнання та якості GPS, але робочий допуск ніколи не перевищуватиме розмір буферної зони. Якщо обладнання зупиниться в межах буферної зони, змініть положення обладнання за потреби.

ВАЖЛИВО: Уникайте збоїв в автономному режимі роботи. Детальне картографування автономних меж поля є критично важливою частиною забезпечення успішної автономної роботи. Докладнішу інформацію наведено в п. «Вимоги до картографування автономних меж поля» у цьому розділі.



APY80321—UN—21FEB23

Мінімальна відстань від небезпек

A—Автономна або непрохідна межа
B—Робочий допуск
C—Буферна зона, 1,5 м (5 футів)

Вимоги до картографування автономних меж поля

- **За допомогою дисплея:** Найточніший спосіб

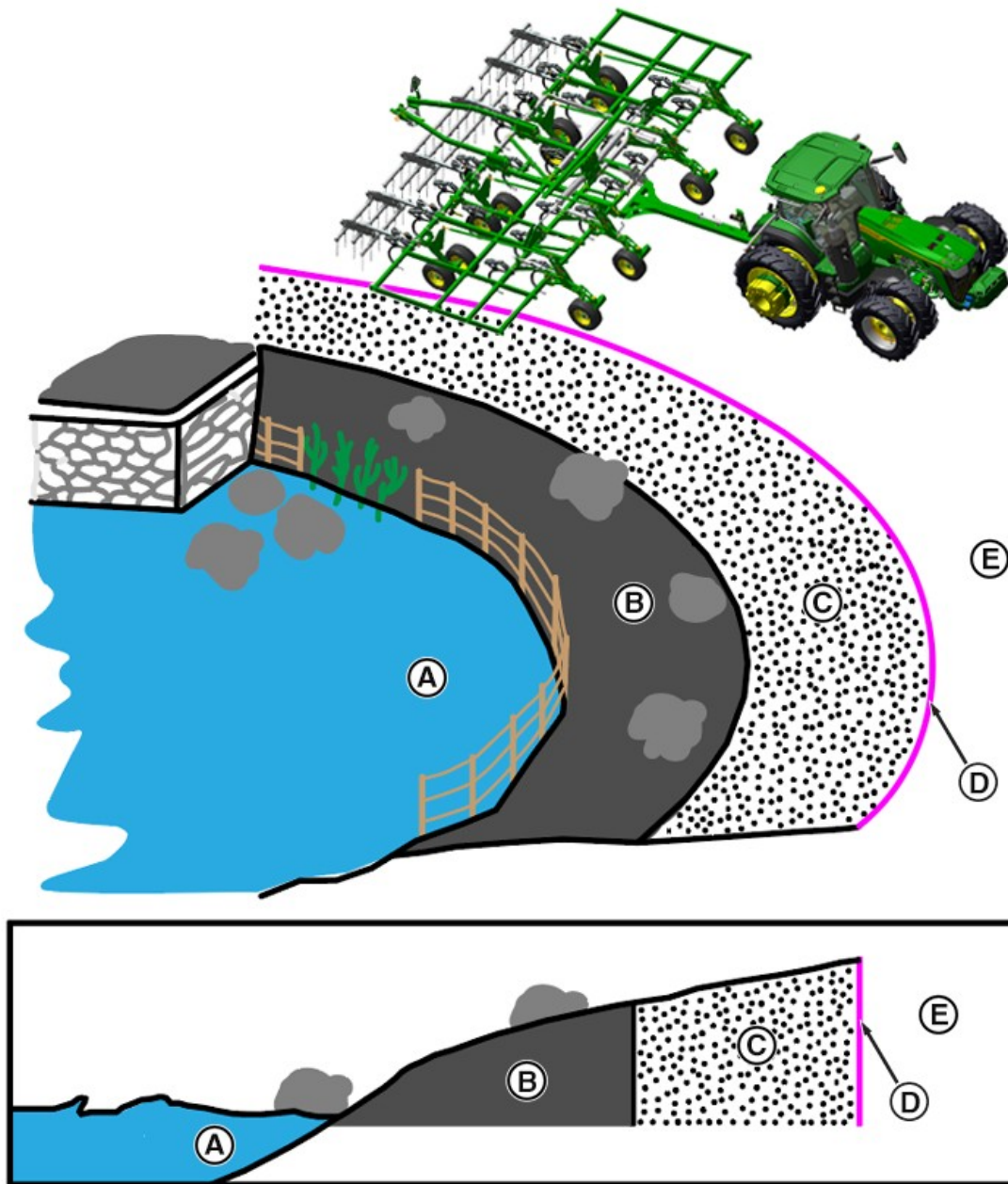
цифрового представлення меж поля — це фізичний проїзд по ньому, поки система GPS записує місцезнаходження машини. Межі потрібно проїхати та створити на дисплеї. Будь-які межі, створені або змінені не на дисплеї, не функціонуватимуть в автономному режимі.

- **Точність GPS:** Під час запису зовнішньої межі, якщо точність GPS падає нижче 80 %, межа не відповідатиме вимогам підтримування автономії. Дочекайтеся покращення сигналу та повторно створіть карту ділянки.
- **Габарити:** Під час запису пройденої межі всі розміри обладнання та приймача повинні бути точними. Поперечне зміщення GPS має вирішальне значення для забезпечення належного застосування зміщень записування межі.

ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте травм і пошкодження майна. Неправильне зміщення меж і неправильні розміри обладнання можуть призвести до проходження машини через небезпечні зони. Перед картографуванням перевірте зміщення меж і розміри обладнання.

- **Призупинення та відновлення:** За потреби використовуйте кнопки призупинення та відновлення, щоб зупинити й почати запис меж при проходженні кутів. Така практика дозволяє уникнути неточних форм меж. Для підтримання автономності цього сегмента машина має перебувати в межах 5 м (17 футів) від точки призупинення. Якщо відновлення вибрано далі, ніж 5 м (17 фт) від місця призупинення, сегмент буде класифіковано як такий, що не може автономно працювати.

ПРИМІТКА: За нормальної роботи можливий деякий виступ знаряддя в буферну зону. Це допустимо. Надмірний виступ (який ще не перетнув межу буферної ділянки) може призвести до зупинки автономної системи.



Небезпеки та схили

APY80302—UN—02FEB23

A—Небезпека
B—Небезпека
C—Буферна зона, 1,5 м (5 фт)

D—Зовнішня робоча автономна межа
E—Усередині поля

ch177nn,1740733738471-UK-01JUL25

Налаштування роботи



PC28769—UN—25AUG22

Налаштування роботи

Використовуйте програму "Налаштування роботи" в разі зміни знаряддя, полів або матеріалів, що вносяться в ґрунт. Параметри, доступні в програмі "Налаштування роботи", залежать від умов експлуатації.

Щоби додати на панель швидкого доступу екранну клавішу налаштування роботи, скористайтеся програмою "Диспетчер компоновок".

Перехід до програми «Налаштування роботи»

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Оберіть програму "Налаштування робочих параметрів".

Зведені дані про роботу

Використовуйте зведені дані про роботу, щоб вибирати деталі операції, як-от матеріал, тип культури й цільова норма/припис.

Список робіт

Оберіть список робіт, щоб побачити й обрати заплановану, спільну роботу або історичні дані про роботу.

- Запланована робота: виберіть імпортований план роботи й автоматично налаштуйте дисплей, щоб почати роботу.
 - Увімкнути автозавершення — якщо увімкнено, планова робота з покриттям більше ніж 90 % або незавершена робота, старіша за 2 тижні, буде автоматично видалена.
- Спільна робота — виберіть і приєднайтеся до робочої групи для спільного використання покриття, положення машини й навігаційних ліній (тільки для дисплеїв 4600 і 4640).
- Історичні дані про роботу: натисніть і відновіть попередні події роботи.

Нова робота



PC28710—UN—25AUG22

Кнопка «Додати нову роботу»

Натисніть кнопку "Нова робота", щоби видалити

робочі дані з карти для вибраного поля. Якщо назву поля не вибрано, усі робочі дані, записані без назви поля, зберігаються в робочому списку, а потім видаляються з карти.

Інші умови, що починають нову роботу:

- Оператор змінює клієнта, ферму чи поле і не відновлює роботу.
- Оператор змінює культуру під час висаджування чи збирання врожаю. Якщо присутні кілька операцій, для зміненої операції починається нова робота.
- Оператор змінює продукт чи суху суміш під час внесення сухої суміші або робочої суміші під час роботи. Якщо присутні кілька операцій, для зміненої операції починається нова робота.
- Оператор змінює продукт або суміш у баку, коли активно застосовується більше однієї операції з рідиною. Для зміненої операції починається нова робота.

ПРИМІТКА: Зміна продукту або суміші в баку під час здійснення операції з однією рідиною не створює автоматично нову роботу. Якщо потрібна нова робота, слід натиснути кнопку "Нова робота".

- Виявлено нове знаряддя або платформу, які створюють набір операцій, що не відповідають попередньому набору операцій.
- Раніше виявлене знаряддя або платформа вимикаються, і створюється віртуальне знаряддя або платформа.
- Оператор приєднується до спільної робочої групи і виникають будь-які інші перераховані умови.

Цільова норма/припис



PC28806—UN—29AUG22

Припис

Дисплей підтримує лише формат шейп-файлів ArcGIS.

Можна імпортувати необмежену кількість приписів.

Кожний припис має необмежену кількість норм для зон.

Мінімальний розмір норми для зони не обмежений.

Вибір норми для кількох зон

Натисніть на поле "Вибір норми для кількох зон", щоби вибрати спосіб, який використовує дисплей для визначення цільової норми на розділеній секції або секціях:

- Найвища – використовує найвищу норму припису серед усіх норм у межах даної площі покриття.

- Найвища – використовує найнижчу ненульову норму припису серед усіх норм у межах даної площі покриття.
- Середня – використовує середньозважену ненульову норму припису, видобуту з усіх норм у межах даної площі покриття.
- Найпоширеніша – використовує ненульовий припис, який охоплює найбільшу частку даної площі покриття.

За промовчанням для норми кількох зон вибрано варіант "Найвища". Для кожної унікальної операції можна налаштувати окрему норму для кількох зон. Вибір для даної операції зберігається безстроково, якщо не буде виконано скидання до заводських налаштувань. Після скидання до заводських налаштувань дисплей встановлює для всіх операцій значення "Найвища".

Завдання ISOBUS

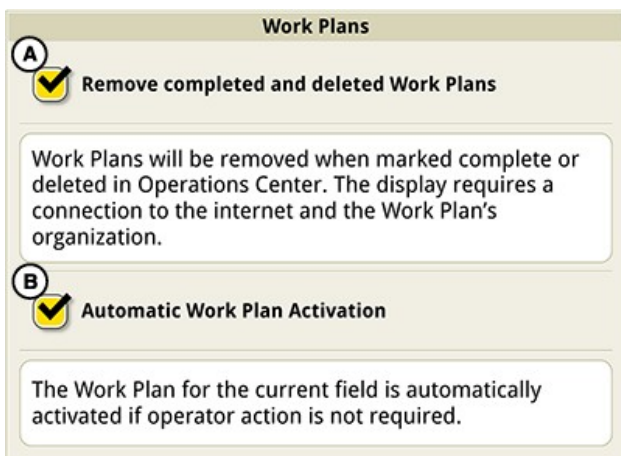
Дисплей John Deere 4-го покоління здатен записувати загальні дані ISOBUS, отримані від знарядь TC-GEO, що мають сертифікацію AEF (Федерація сільськогосподарської електроніки), і причіпних обприскувачів John Deere. Загальні дані, що надаються знаряддям ISOBUS, такі як час, площа, маса й об'єм, реєструються в завданні.

Умови

Використовуйте умови, щоб вручну документувати погодні та польові умови, робити робочі примітки під час виконання робіт у полі.

ПРИМІТКА: Якщо станція *Mobile Weather* активна, документацію погодних умов вручну вимкнено.

Налаштування плану робіт



PC29324—UN—28NOV23

Налаштування плану робіт

A—Видалення завершених і видалених планів робіт

B—Автоматична активація планів робіт

Видалення завершених і видалених планів робіт (A):

якщо цей параметр увімкнено, план робіт позначається як виконаний і видаляється зі списку робіт, щойно буде досягнуто 90 % виконання або мине принаймні 2 тижні з моменту його останнього використання.

Автоматична активація плану робіт (B): якщо цей параметр увімкнено, план робіт активується автоматично одразу після в'їзду на поле, для якого є план робіт. Однак у разі виникнення будь-яких конфліктів їх необхідно усунути, щоб цей параметр працював належним чином.

ch177nn,1701679375548-UK-04DEC23

Загальні робочі дані



PC28770—UN—25AUG22

Загальні робочі дані

Загальні дані відображаються для активного поля і робочої операції. Щоб змінити поля, перейдіть до програми «Поля та межі» та вкажіть поточне місцезнаходження. Використовуйте програму "Диспетчер макетів", щоби додавати модулі загальних робочих даних на сторінку запуску.

Перехід до програми "Загальні робочі дані"

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Загальні робочі дані".

Робоча операція

В разі запису кількох робочих операцій, щоб обрати тип операції, використовуйте перемикач.

Якщо під час записування операції фіксується кілька сортів або матеріалів, після загальних даних для поля відображаються загальні дані для кожного сорту або матеріалу.

ПРИМІТКА: Для певних машин і знаряддя доступні інші загальні робочі дані. Додаткову інформацію можна отримати в екранній довідці.

ПРИМІТКА: Деякі загальні робочі дані можуть бути невидимі через конфігурацію машини чи знаряддя або через неналежне калібрування.

Площа

Площа — це загальна площа, яка була оброблена за той час, поки велось записування роботи. Обчислення ґрунтується на таких параметрах:

робоча ширина знаряддя, ходова швидкість і відпрацьований час.

Залишок площі — це площа поля, яку ще не було оброблено. Для розрахунку потрібні зовнішня межа, а також враховуються внутрішні межі.

Час

Час — це кількість записів відпрацьованого часу для поточної операції, виміряної на основі одної десятої години.

Залишковий час — це приблизний час завершення роботи на полі на основі залишкової площі та часу, необхідного для обробки завершені частини поля.

Норма

Норма — це загальний обсяг внесеного насіння або матеріалу, розділений на оброблену площу.

Усього внесено

Усього внесено — загальний об'єм внесеного насіння або продукту.

Продукт

Залишок продукту — це кількість продукту, необхідна для виконання роботи. Вона розраховується шляхом множення залишкової площі на значення норми.

ПРИМІТКА: Під час використання сухої суміші або суміші в баку, зазначена кількість — це загальна кількість суміші в баку, а не окремих інгредієнтів.

Паливо

Пальне — це кількість спожитого пального під час запису роботи.

Сумарні показники партії врожаю

Серед сумарних показників завантаження вибрано дані про урожай на весь обсяг зібраного врожаю. Якщо є більше ніж три загальні значення завантаження, оператор може вибрати, які підсумкові значення відображати. Необхідно вибрати рівно три значення.

Підсумки модуля

У підсумках модуля відображаються вибрані дані модуля для бавовни. Якщо є більше ніж чотири значення модуля, оператор може вибрати, які підсумкові значення відображати.

Спільні підсумки

Підсумкові дані роботи можна використовувати за допомогою функції спільного використання даних поля. Спільні підсумки оновлюються як поступово на дисплеї, так і під час отримання інформації від інших членів групи. Докладнішу інформацію про приєднання до робочої групи наведено в екранній довідці програми «Налаштування роботи».

Спеціальні підсумки

Переглядайте історію роботи на полі або групі полів за вибраний діапазон дат. Спеціальні підсумки можна фільтрувати за клієнтом/фермою/полем, культурою, операцією і продуктом.

ch177nn,1701679375500-UK-04DEC23

Підсумкові робочі дані



PC28770—UN—25AUG22

Загальні робочі дані

Загальні дані відображаються для активного поля і робочої операції. Щоб змінити поля, перейдіть до програми «Поля та межі» та вкажіть поточне місцезнаходження. Використовуйте програму "Диспетчер компоновок", щоби додавати модулі загальних робочих даних на сторінку запуску.

Перехід до програми "Загальні робочі дані"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Виберіть програму "Загальні робочі дані".

Робоча операція

В разі запису кількох робочих операцій, щоб обрати тип операції, використовуйте перемикач.

Якщо під час записування операції фіксується кілька сортів або матеріалів, після загальних даних для поля відображаються загальні дані для кожного сорту або матеріалу.

ПРИМІТКА: Для певних машин і знаряддя доступні інші загальні робочі дані. Додаткову інформацію можна отримати в екранній довідці.

Площа

Площа — це загальна площа, яка була оброблена за той час, поки велося записування роботи. Обчислення ґрунтується на таких параметрах: робоча ширина знаряддя, ходова швидкість і відпрацьований час.

Залишок площі — це площа поля, яку ще не було оброблено. Для розрахунку потрібні зовнішня межа, а також враховуються внутрішні межі.

Час

Час — це кількість записів відпрацьованого часу для поточної операції, виміряної на основі одної десятої години.

Залишковий час — це приблизний час завершення

роботи на полі на основі залишкової площі та часу, необхідного для обробки завершеної частини поля.

Норма

Норма — це загальний обсяг внесеного насіння або матеріалу, розділений на оброблену площу.

Усього внесено

Усього внесено — загальний об'єм внесеного насіння або продукту.

Продукт

Залишок продукту — це кількість продукту, необхідна для виконання роботи. Вона розраховується шляхом множення залишкової площі на значення норми.

ПРИМІТКА: Під час використання сухої суміші або суміші в баку, зазначена кількість — це загальна кількість суміші в баку, а не окремих інгредієнтів.

Паливо

Пальне — це кількість спожитого пального під час запису роботи.

Сумарні показники партії врожаю

Серед сумарних показників завантаження вибрано дані про урожай на весь обсяг зібраного врожаю. Якщо є більше ніж три загальні значення завантаження, оператор може вибрати, які підсумкові значення відображати. Необхідно вибрати рівно три значення.

Підсумки модуля

У підсумках модуля відображаються вибрані дані модуля для бавовни. Якщо є більше ніж чотири значення модуля, оператор може вибрати, які підсумкові значення відображати.

Спільні підсумки

Підсумкові дані роботи можна використовувати за допомогою функції спільного використання даних поля. Спільні підсумки оновлюються як поступово на дисплеї, так і під час отримання інформації від інших членів групи. Докладнішу інформацію про приєднання до робочої групи наведено в екранній довідці програми «Налаштування роботи».

Спеціальні підсумки

Переглядайте історію роботи на полі або групі полів за вибраний діапазон дат. Спеціальні підсумки можна фільтрувати за клієнтом/фермою/полем, культурою, операцією і продуктом.

AL70325,0000690-UK-01JUN23

Картографування



PC28771—UN—25AUG22

Картографування

Програма "Картографування" використовується для роботи з просторовими функціями, як-от:

- Навігація
- Покриття і робочі дані
- Приписи на основі карти

Подання мапи можна додати на сторінки запуску за допомогою кількох модулів різного розміру в диспетчері макетів.

Перехід до програми "Картографування"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Оберіть програму картографування.

Карти робочих даних

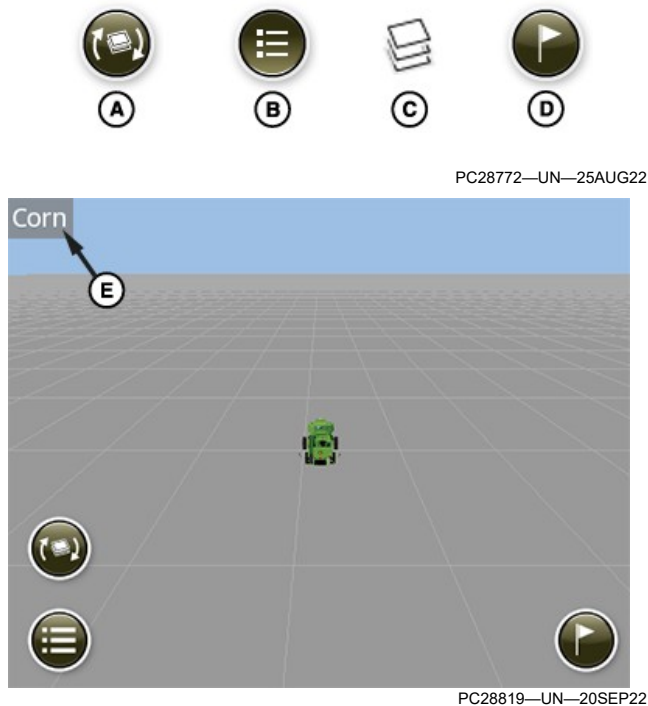
ПРИМІТКА: Карти робочих даних буде очищено, коли почнуться нові роботи. Докладнішу інформацію про початок нової роботи див. у розділі "Налаштування роботи" або в екранній довідці "Налаштування роботи".

Робочі дані містять інформацію про норму внесення, матеріал і покриття (робочий стан). Ця інформація реєструється на основі даних про місцезнаходження за глобальною системою позиціонування GPS і часу.

Файли робочих даних містять таку інформацію:

- Час
- широта і довгота;
- висота;
- назва поля (якщо вказана оператором);
- Покриття
- Документування

У системі не передбачено обмеження за розміром для записування робочих даних для кожної назви поля. Єдине обмеження — обсяг пам'яті дисплея. Доступний обсяг пам'яті дисплея знаходиться в центрі стану на головній сторінці.



- A—Кнопка відображення шару карти
B—Кнопка умовних позначень
C—Кнопка відображення шару
D—Кнопка індикаторів
E—Кнопка перемикання операцій

Натисніть відповідну кнопку (A), щоб перейти до іншого типу карти. Інформація, що відображається в умовних позначеннях, залежить від типу карти. Натисніть кнопку умовних позначень (B), щоб відкрити умовні позначення на карті. Кнопка відображення шару (C) знаходиться в меню умовних позначень. Натисніть кнопку відображення шарів, щоб змінити робочий шар карти. Відредагуйте умовні позначення на карті, щоб установити мінімальне й максимальне значення діапазону умовних позначень.

Натискайте кнопки індикаторів (D) для вибору типу індикатора, який потрібно додати до карти. Вибраний тип індикатора буде додано до карти або, у випадку індикаторів області й ліній, почнеться запис. Типи індикаторів можна створити в програмі "Індикатори".

Натисніть кнопку перемикання операцій (E), щоб перемикатися між картами робочих даних за наявності декількох операцій.

Карта покриття

Дані про покриття вказують на те, де вже було виконано роботу. На карті область, яку вже було оброблено, відображається блакитним кольором, а область, яку було оброблено двічі і більше разів — синім. Карта покриття узгоджується з загальними даними про оброблену площу на робочому моніторі.

Робочі дані відображаються на карті за 3,21 км (2 милі) у всіх напрямках від поточного місцезнаходження за GPS.

Карта покриття доступна для машин, обладнаних дисплеями 4-го покоління. Для запису даних про покриття потрібен приймач StarFire.

Карта приписів

Карти приписів містять інформацію про цільові норми внесення за зонами керування в межах поля. Дисплей використовує ці карти для автоматичного змінення цільової норми під час роботи в тій чи іншій зоні керування.

Приписи можна імпортувати на дисплей у вигляді файлів фігур через Диспетчер файлів. Вони відображаються на карті, коли відповідну функцію вибрано в програмі Налаштування роботи. Карті робочих даних накладаються на карти приписів.

Нульова норма в приписі відображається на карті чорним кольором. Наявність нульової норми в приписі призводить до вимкнення секцій у програмі керування секціями.

Додаткові типи карт

Карта норм

На карті норм відображаються дані про норму, отримані від блоку керування машини або знаряддя. Якщо площу оброблено кілька разів, відображається норма, застосована під час останнього проходу.

Карта урожайності

На карті урожайності відображається середнє значення об'єму врожаю, отримане від датчика потоку маси.

Карта вологості

На карті вологості відображається середнє значення вологості зібраної культури, отримане від датчика вологості.

Карта відходів

На карті відходів відображаються вимірювання матеріалу, що не є культурою, від системи датчиків.

Карта сортів

На карті сортів відображаються сорти посадженої культури на полі. Сорти позначені десятьма різними кольорами. Якщо записано понад десять сортів, кольори повторюються.

Дисплей 4-го покоління документує та відображає сорт, що збирається, в центральній точці робочої ширини жатки. Якщо центральну точку жатки розташовано в точці без визначеного сорту на карті сортів, то на дисплеї документується та відображається "----" як сорт.

Карта продукту

ПРИМІТКА: Карта продукту відображається лише під час здійснення операції з однією рідиною.

Карта продукту відображає продукти або суміші в баку, які вносяться на полі. Для розрізнення продуктів і сумішей в баку використовуються 10 різних кольорів. Якщо записано понад 10 продуктів і сумішей у баку, кольори повторюються.

ch177nn,1685617646127-UK-01JUN23

Індикатори



Індикатори

PC28773—UN—25AUG22

Індикатори використовуються для позначання певних точок у межах поля. Ці точки можна використовувати для навігації або документування.

Індикатори сповіщають операторів у кабіні, якщо їхній поточний маршрут машини перетинається з позначеною ділянкою, точкою або лінією, що дозволяє їм за потреби виконувати негайне корегування.

ПРИМІТКА: Попередження від прапорця, розміщеного в автономному полі, не впливатиме на поведінку машини, що працює в режимі автономності. Щоб автономна машина уникала конкретної ділянки або об'єкта, використовуйте межі.

Перехід до прапорців

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть індикатори.

Форми прапорців



A



B



C



D

PC620658—UN—17MAY24

A—Зональний прапорець
B—Лінійний прапорець
C—Точковий прапорець
D—Індикатор на вході

- Зональний (A) — позначає зони, що потребують

особливої уваги, як-от ділянка з бур'янами або западина на полі.

- Лінійний (B) — позначає лінії в полі, як-от дренажні лінії або паркани.
- Точковий (C) — позначає конкретну точку в полі, наприклад, камінь або місце, де закінчився матеріал для внесення.
- Індикатор на вході (D) — позначає точку в'їзду машини на поле.

ПРИМІТКА: Якщо робоче положення встановлене, індикатор записується біля робочого положення. Якщо робоче положення не встановлене, індикатор записується прямо під GPS-приймачем.

ch177nn,1740717836387-UK-27FEB25

Спільне використання

Спільне використання



PC28774—UN—25AUG22

Спільне використання

ПРИМІТКА: Для забезпечення оптимальної роботи всі дисплеї і модульні телематичні шлюзи (MTGs) повинні мати однакову версію програмного забезпечення.

ПРИМІТКА: Програма "Спільне використання" працює між дисплеями 4-го покоління та G5.

Використовуйте програму обміну даними для перегляду вимог щодо обміну даними між цими машинами. Обмін даними дозволяє до шести операторам обмінюватися навігаційними лініями та даними під час роботи на одному полі. Щоб приєднатися до команди, оператори повинні перейти на вкладку переліку робіт в програмі Налаштування роботи. Щоб спільно використовувати навігаційні лінії, оператор повинен перейти до Програми навігації AutoTrac.

Спільні робочі дані надсилаються та отримуються в 30 інших сегментах. Під час передачі даних дисплей зазвичай отримує оновлення для охоплення членів групи через кожні 30 секунд. Положення членів групи оновлюється кожні 6 секунд.

ПРИМІТКА: Час передавання даних може відрізнятися залежно від потужності бездротового підключення.

Коли програму обміну даними ввімкнено, дисплеї мають спільний доступ до такої інформації:

- Навігаційні лінії (тільки прямі та кругові маршрути)

ПРИМІТКА: Прямі маршрути, створені за допомогою методів «Доступ до машини, метод А + В», «Доступ до машини, метод А + напрямок руху» або «Доступ до машини Широта/довгота+напрямок руху» не можна сумісно використати.

- Карти покриття
- Карт з даними внесення

Покриття, перекриття, спільне покриття та спільне перекриття відображаються відповідними кольорами. Доступ до карт спільного покриття на певних модулях сторінок запуску можливий лише з програм навігації AutoTrac і картографування.

Вимоги до спільного використання положення машини й навігаційних ліній:

ПРИМІТКА: Для отримання найліпших результатів використовуйте рівень коригування SF2 або вищий. Використання SF1 може призвести до небажаних зсувів у спільних навігаційних маршрутах і спільному покритті, що негативно позначається на ефективності роботи системи AutoTrac і управління секціями.

- Параметри "Автоматична синхронізація даних" і "Отримання даних робочої групи" вмикаються в програмі "Спільне використання" або "Диспетчер файлів".
- Потрібен шлюз MTG із активною передплатою JDLINK Connect.
- Для CommandCenter 4600 або універсального дисплея 4640 з функцією обміну даними в полі активації є обов'язковими.
- Потрібен дисплей G5 CommandCenter або універсальний дисплей G5 з дійсною ліцензією для спільного використання даних поля.
- Усі дисплеї 4-го та 5-го поколінь в одній робочій групі пов'язані з однією й тією самою організацією в службі John Deere Operations Center.
- Робочі групи повинні використовувати однаковий ідентифікатор роботи.
- В операторів мають бути однаковими клієнт, ферма й поле.

Додаткова вимога для спільного використання карт покриття й робочих даних:

- Оператори мають виконувати однакову операцію з однаковою культурою чи продуктом або мати однакову суміш у баку.

ПРИМІТКА: У разі використання приписів, оператори повинні використовувати той самий припис. У пневматичних завантажувачах із кількома кошиками потрібно визначити однакову конфігурацію баків для кожного бункера в робочій групі.

ПРИМІТКА: Карти покриття можна спільно використовувати на машинах, які виконують одну операцію внесення рідини з можливістю керування секціями та вносять різні продукти або суміші баків. Система не приєднується до групи автоматично. Оператор повинен вручну приєднатися до інших машин, вибравши відповідну робочу групу зі спільного робочого списку.

ПРИМІТКА: Усі оператори машини мають вибирати пункт "Нова робота" щоб видалити локальне покриття дисплея для поля перед початком нової роботи. Крім того, один призначений оператор дисплея повинен вибрати "Нова група", щоб скинути покриття спільної групи. Після цього решта дисплеїв можуть приєднатися до нової створеної групи. Після завершення цих кроків спільне використання даних поля працюватиме належним чином для нового робочого сеансу.

ZIDXK1X,1749804241746-UK-13JUN25

Робочий монітор

Робочий монітор



Робочий монітор

PC28775—UN—25AUG22

ПРИМІТКА: Певні значення для конкретної машини й операції можуть не відображатися через конфігурацію машини чи знаряддя або відсутність належного калібрування.

Робочий монітор показує середні й сумарні значення, пов'язані з машиною та конкретною операцією. Виберіть будь-яке значення, щоб відкрити спливаюче вікно даного значення. Кожне з цих значень може бути виведене на головну сторінку виконання.

Використовуйте кнопку «Скинути» в нижній частині сторінки, щоб скинути всі значення, окрім миттєвих. Поруч з цією кнопкою відображаються дата та час останнього скидання.

Справа від кнопки Reset (Скинути) розташований індикатор «Запис роботи», який показує, чи активний «Монітор роботи» і чи виконує він в даний момент облік робочих параметрів. Пульсуюча індикація свідчить про те, що «Монітор роботи» активний.

Перехід до робочого монітору

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Робочий монітор".

ПРИМІТКА: Універсальні дисплеї 4-го покоління не відображають миттєвих значень врожайності. Для миттєвого значення врожайності використовуйте основний дисплей машини: (у підлокітнику)

ZIDXK1X,1749804664015-UK-13JUN25

Виберіть пункт «Записування роботи» в нижньому правому куті, щоб переглянути спливаюче вікно з налаштуваннями записування.

Стан запису залежить від поточного тригера, вибраного в профілю знаряддя. Якщо тригер не підходить до операцій, що виконуються, натисніть кнопку «Редагувати», щоб змінити вибраний тригер записування. Додаткову інформацію наведено в розділі «Профіль знаряддя».

ПРИМІТКА: Якщо для тригера записування встановлений ручний режим, записування можна вмикати і вимикати натисканням кнопки записування.

DX,PC,WORKMON,REC-UK-23DEC15

Запис роботи

Якщо запис роботи включено, починають накопичуватись записи карти та лічильники, які вимагають тригер записування. Записування роботи вимагається для наступних лічильників:

- Оброблена площа
- Час обробітку
- Продуктивність
- Середня витрата пального на одиницю площі
- Середня робоча швидкість

Холостий хід машини

Принцип роботи машини на холостому ході



PC620652—UN—15MAY24

Принцип роботи машини на холостому ході

Програма "Холостий хід машини" документує причину простою машини. Коли машина повністю зупиняється на швидкості 0 км/год (0 миль/год) протягом заданого часу, на дисплеї з'являється спливаюче вікно, в якому оператору пропонується вказати причину простою машини.

Спливаюче вікно містить список причин простою на вибір. Причини можуть відрізнятися залежно від типу машини та операції, виявлених дисплеєм. Коли причину простою вибрано, вона надсилається до відповідної організації в John Deere Operations Center.

Зібрані дані можуть бути проаналізовані в Operations Center для прийняття обґрунтованих рішень щодо підвищення ефективності.

Перехід до програми "Холостий хід машини"

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Холостий хід машини".

ПРИМІТКА: Для отримання додаткової інформації про причини простою див. Екранну довідку.

bvmsit, 1715251816294-UK-14MAY25

Керування рядками

Керування рядками



PC620653—UN—10MAY24

Керування рядками

Технологічні колії — це визначені шляхи або маршрути в межах поля, якими пересуваються машини, такі як трактори або обприскувачі, під час сівби, обприскування або збирання врожаю. Технологічні колії, як правило, створюються і записуються під час операцій з висаджування.

Програма "Керування технологічними коліями" створює технологічні колії та керує їх використанням на полі. Програма "Керування технологічними коліями" працює з функцією "Управління секціями".

Використовуйте програму "Керування технологічними коліями" для оптимізації польових робіт за допомогою точного прокладання технологічних колій та керування рухом обладнання. Програму "Керування технологічними коліями" можна використовувати для мінімізації ущільнення ґрунту, зменшення пошкодження культур та підвищення операційної ефективності.

ПРИМІТКА: Функції на кшталт «Криві АВ» та Autopath несумісні з функцією керування коліями.

Перехід до програми "Керування технологічними коліями"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Керування технологічними коліями".

Рівні технологічної колії

Згідно зі стандартом ISOBUS, система керування технологічними коліями має три рівні.

- **Рівень 1:** пропонує базове управління коліями під час використання прямих маршрутів. Знаряддя працює як головний пристрій, що дає змогу оператору керувати налаштуваннями технологічних колій безпосередньо за допомогою системи GPS машини (глобальної системи позиціонування).
- **Рівень 2:** дає змогу працювати з асиметричним ритмом. Також надає можливість зберегти налаштування колії на дисплеї. Однак знаряддя залишається головним, забезпечуючи стабільну роботу.
- **Рівень 3:** попередньо визначені колії можуть

давати команду знаряддю автоматично вмикати або вимикати колії. Цей рівень містить розширені функції для автоматизації.

Наразі система керування коліями сумісна з функціональністю ISOBUS рівня колії 1. Щойно виявляється знаряддя, сумісне з вимогами ISOBUS рівня колії 1, система дозволяє вибрати автоматичний режим. В автоматичному режимі знаряддя обчислює колію на основі даних, отриманих від глобальної навігаційної супутникової системи (GNSS). На цьому етапі знаряддя ISOBUS контролює та відповідає за функцію керування колією. Контролер задач John Deere надає лише дані GNSS і дані навігаційних маршрутів.

ПРИМІТКА: Для отримання додаткової інформації про програму «Керування технологічними коліями» див. екранну довідку.

ch177nn,1740663913543-UK-27FEB25

Монітор машини

Монітор машини



PC28820—UN—20SEP22

Монітор машини

Контроль машини призначений для відображення конкретних значень, пов'язаних з роботою машини. Значення розбиті на декілька груп:

- Швидкість і потужність
- Пальне та тиск
- Температура
- Електрика
- Мотогодини

ПРИМІТКА: Набір доступних значень залежить від моделі машини.

Виберіть вкладки на лівій стороні сторінки для переключення між групами. Виберіть будь-яке значення, щоб відкрити спливаюче вікно даного значення.

Якщо значення недоступне, відобразяться прочерки.

Перехід до контролю машини

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Оберіть програму контролю машини.

ct47125,1664222427306-UK-27SEP22

Управління перекриттям

Управління перекриттям

Функція управління перекриттям автоматично регулює параметр ширини жатки під час руху комбайна вздовж ділянок, які вже оброблено. Ця функція підвищує точність даних про площу та урожайність.

Перехід до програми "Керування перекриттям"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Оберіть вкладку Applications (Програми).
3. Оберіть програму "Керування перекриттям".

Якщо використовується жатка 15,2 м (50 футів) завширшки або більш вузька, секції жатки автоматично поділяються на секції 15,2 см (6 дюймів) завширшки. Ширина жаток, що мають ширину більшу за 15,2 м (50 футів), поділяється на 100 рівних за шириною секцій.

Програма контролю перекриття забезпечує неможливість виходу області збирання врожаю за межі встановленої території поля.

- Зовнішня межа — може бути зазначена лише одна зовнішня межа поля.
- Внутрішні межі — можна вказати декілька внутрішніх меж поля та дати їм назви.

Параметр меж, хоча і являється необов'язковим, може бути корисним під час використання функції Управління перекриттям. Наприклад, зовнішню межу можна використати для того, щоб не допустити врахування території за межами поля під час підрахунку врожаю, якщо якась ділянка жатки або платформи виходить за межу. Аналогічним чином, внутрішня межа дозволяє перетинати водоводи, а також допомагає забезпечувати вимикання кожної секції під час їх перетинання.

AL70325,000055B-UK-12SEP19

Ручне керування перекриттям

Ручне керування перекриттям розділяє жниварку на сегменти чи групи. Рядкові жниварки за промовчанням мають по одній групі на ряд, кількість груп не можна змінити. Платформові жниварки можна налаштувати на 2-24 групи.

Оператор може вручну вмикати чи вимикати окремі групи залежно від того, звідки культура надходить до жниварки. Ручне керування перекриттям аналогічне автоматичному. Під час вимикання групи вручну будь-який інший стан групи буде перезаписано. За допомогою ручного керування перекриття можна підвищити точність документації в інших умовах, окрім попереднього перекриття або якщо межа не дозволяє культурі надходити в конкретну частину жниварки.



(A)



(B)

PC28776—UN—25AUG22

A—Увімкнути все

B—Вимкнути все

Натисніть кнопку "Увімкнути все" (A), щоб увімкнути всі групи.

Натисніть кнопку "Вимкнути все" (B), щоб вимкнути всі групи.



PC28777—UN—25AUG22

Перемикач ліворуч/праворуч

ПРИМІТКА: Перемикач ліворуч/праворуч доступний, тільки якщо доступно 13 і більше груп.

На дисплеї одночасно відображаються максимум 12 кнопок груп. Поверніть перемикач ліворуч/праворуч, щоб переглянути групи з лівого та правого боків жниварки. Натисніть кнопку групи, щоб увімкнути або вимкнути окрему групу.

Увімкнені групи відображаються зеленим кольором. Вимкнені вручну групи відображаються чорним кольором. Вимкнені автоматично групи за допомогою блока керування перекриттям відображаються зеленим чи білим кольором заштрихованими.

AL70325,000059B-UK-27SEP22

Управління секціями

Управління секціями



PC28778—UN—25AUG22

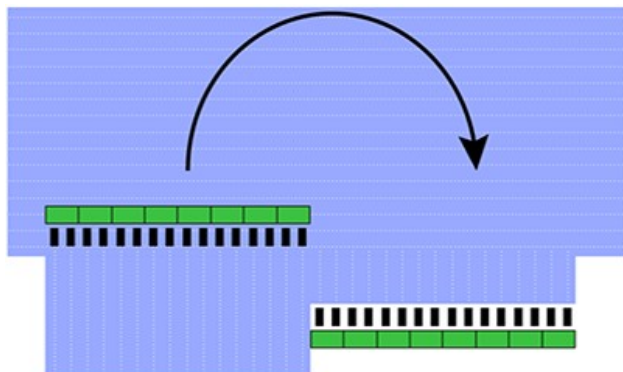
Управління секціями

Програма «Управління секціями» компанії John Deere автоматично вмикає та вимикає секції машини або знаряддя для зменшення перекриття та покращення управління внесенням. Для роботи програми управління секціями потрібні такі компоненти:

- Приймач глобальної навігаційної супутникової системи (GNSS) (рекомендовано використовувати мінімальну точність сигналу SF2 в разі використання приймача StarFire)
- Активація блока управління секціями
- Машина або знаряддя з блоком управління, сумісним із блоком управління секціями (сумісність може підтвердити виробник блока управління)

Перехід до програми "Управління секціями"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Оберіть програму "Керування секціями".



PC28779—UN—25AUG22

Секції пропасної сівалки

Додаток "Управління секціями" здійснює автоматичне управління секціями машини або знаряддя під час в'їзду на попередньо покриті ділянки та виїзду з них. Секції автоматично вимикаються з розрахунку під час в'їзду на попередньо покриті ділянки та вмикаються в момент виїзду з них. Мапа покриття відображає попередньо пройдені ділянки за рахунок запису траєкторії руху машини або знаряддя в полі. Блакитним кольором позначається територія поля, яку було оброблено

один раз. Будь-яке перекриття позначається синім кольором.

Функція управління секціями визначає необхідність ввімкнення та вимкнення секцій на основі таких факторів:

- Місцезнаходження за GPS-системою
- Карта покриття
- Зміщення машини та знаряддя
- Стан секції
- Налаштування перекриття
- Механічна затримка
- Межі поля
- Границі поворотної смуги

Для зміни стану секції система управління секціями відправляє повідомлення CAN-шини блоку управління машини або знаряддя. Секція вмикається для внесення продукту на ділянці. Секція вимикається для запобігання повторному внесенню матеріалу на тій самій ділянці. Обмеження відстані для початку операції на полі не передбачено.

ПРИМІТКА: Деякі оператори об'єднують два різних поля в одно шляхом створення «сухопутної перемички» між ними. Якщо систему Управління секціями буде залишено увімкненою, продукт може продовжувати вноситися на цій смугі землі. Для уникнення мимовільного внесення завжди вимикайте систему управління секціями або головний вимикач під час переходу між полями.

Точність управління секціями

На робочі характеристики функції управління секціями впливають такі чинники:

- Точність GPS попередньої карти покриття;
- Поточна точність GPS
- Параметри профілю машини і профілю знаряддя;
- Постійна швидкість та напрямок під час в'їзду на вже оброблену територію та виїзду з неї

Сумісність

Блок управління секціями є сумісним з сертифікованим AEF (Федерація сільськогосподарської електроніки) знаряддям ISOBUS з функцією TC-SC (блок керування секціями контролера задач). Докладніше про конкретні машини John Deere™ та сумісність знарядь див. документацію до дисплею 4-го покоління.

Кілька дисплеїв

Для управління секціями потрібен зв'язок між контролером задач і блоком управління знаряддям;

контролер задач не можна одночасно запустити на двох приєднаних дисплеях. Стан контролера задач можна переглянути в налаштуваннях функції використання кількох дисплеїв.

Перемикач управління секціями

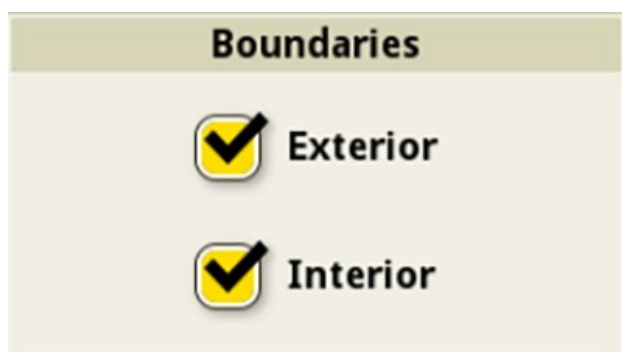


PC28780—UN—25AUG22

Перемикач управління секціями

За допомогою головного перемикача увімкніть управління секціями. Перемикач також можна додати на панель швидкого доступу за допомогою програми "Диспетчер макетів".

Межі



PC28812—UN—20SEP22

Межі

Зовнішні межі

Встановіть зовнішній індикатор, щоб використовувати зовнішні межі. Управління секціями буде вимкнено з секцій, що знаходяться поза межами зовнішньої межі.

Внутрішні межі

Встановіть внутрішній індикатор, щоб використовувати внутрішні межі. Управління секціями буде вимкнено з секцій, що знаходяться всередині внутрішньої межі.

ПРИМІТКА: Якщо обидва типи меж не вибрано, управління секцією ігнорує межі та використовує лише попереднє покриття для увімкнення та вимкнення секцій управління.

Перемикач управління поворотними смугами



PC28781—UN—25AUG22

Перемикач управління поворотними смугами та зміщення поворотної смуги

Для управління поворотними смугами використовується відповідний перемикач.

Виберіть зміщення, щоб змінити розміри поворотної смуги. Зміни зміщення поворотної смуги зберігаються для поточного поля.

ПРИМІТКА: Для роботи функції управління поворотними смугами необхідно, щоб для одного або двох параметрів «Використовувати межі» було встановлено прапорець. Якщо ані зовнішня, ані внутрішня межа не вибрана, управління поворотними смугами автоматично вимикається.

Якщо не вибрано один тип межі, управління поворотними смугами ігнорує всі поворотні смуги, пов'язані з цією межею.

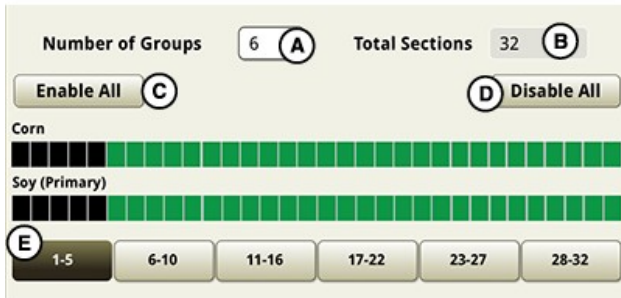
Ручне керування секціями



PC28653—UN—29SEP22

Ручне керування секціями

Використовуйте ручне керування секціями для вмикання або вимикання груп секцій. Натисніть кнопку ручного керування секціями, щоб активувати сторінку ручного керування секціями.



PC28654—UN—29SEP22

Сторінка ручного керування секціями

A—Кількість груп
B—Усього в секції
C—Увімкнути все
D—Вимкнути все
E—Групи секцій

- Кількість груп (A) — кількість груп, на які поділені секції. Оператор визначить це значення.
- Усього секцій (B) — кількість секцій, які може використовувати знаряддя. Машина або знаряддя визначить це значення, і його не можна змінити.
- Увімкнути всі (C) — вмикає всі секції.
- Вимкнути всі (D) — вимикає всі секції.
- Групи секцій (E) — вмикає або вимикає секції всередині групи.

ch177nn,1740633831844-UK-26FEB25

Розширені налаштування



PC15305—UN—19MAR13

Піктограма налаштувань

Оберіть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрану контролю секцій для зміни налаштувань конфігурації розширених налаштувань.

Безперервна обробка ґрунту

Використовуйте режим безперервної обробки ґрунту, щоб утримувати відповідний інструмент в ґрунті при переході на попереднє покриття. Цей режим використовується для того, щоб не залишати маршрути поверх попереднього покриття. Ця функція доступна, тільки якщо використовується знаряддя для обробки ґрунту з функцією керування секціями.

Діагностика картографування

На діагностиці карти відображається функція прогнозування керування секціями. Прогнозування відображається білим кольором, коли надходить

команда на вимикання секцій, і оранжевим, коли надходить команда на їх вмикання.

Для оптимальної точності підтримуйте постійні швидкість і напрямок під час входу в зону переходу та виходу з неї, коли блок керування секціями вмикає та вимикає їх. Під час зміни швидкості чи напрямку, коли функція прогнозування чи робоча точка переходить через зону переходу, в ній можуть виникнути небажані проміжки чи перекриття. Скористайтеся діагностикою карт, щоб переконатися, що вікно прогнозування не змінюється, коли машина рухається з постійними швидкістю та напрямком.

ПРИМІТКА: На низькій швидкості та з коротким часом механічної затримки функція прогнозування може наблизитися до зеленої смуги робочої точки чи перекриватися з нею.

AL70325,000059D-UK-07NOV19

Модуль стану секцій

Модуль стану секцій використовується для визначення команди (на ввімкнення або вимкнення), яку отримала кожна секція від системи управління секціями. Модуль можна додати на сторінку виконання за допомогою програми Диспетчер компонентів. Секція може мати наведені нижче стани.

ПРИМІТКА: Стан секції не змінюється на основі норми висівання. Якщо в лініях секції закінчився посівний матеріал, відображається зелений індикатор, окрім випадків, коли для всіх секцій на приводному двигуні встановлено нульову норму. Перевірте щільність висівання за допомогою функції SeedStar.

Секцію ввімкнено (матеріал не вноситься)



PC28782—UN—29AUG22

Секцію ввімкнено — сірий з зеленим контуром

- Просапну або пневматичну сівалку піднято.
- Зчеплення просапної або пневматичної сівалки вимкнено.
- Від усіх секцій на приводному двигуні надходять повідомлення про нульову норму.
- Секція не отримала команду на вимкнення від контролю секцій, See & Spray увімкнено та система See & Spray не виявила зеленого листа в полі зору.

Внесення рідини через секцію



PC28783—UN—29AUG22

Через секцію вноситься матеріал — зелений

- Секція отримала команду на вмикання.
- Секція вносить продукт або посівний матеріал.
- Секція не отримала команду на вимкнення від контролю секцій, See & Spray увімкнено та система See & Spray виявила зелене листя в полі зору.

Секція отримала команду на вимкнення (матеріал не вноситься)



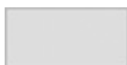
PC28784—UN—29AUG22

Секція отримала команду на вимкнення — зелено-білі смуги

ПРИМІТКА: Мінімальне порогове значення швидкості ходу становить 0,8 км/год (0,5 миль/год).

- Швидкість менша за мінімальне порогове значення.
- Машина або знаряддя розташовані всередині внутрішньої межі поворотної смуги.
- Машина або знаряддя виходять за зовнішню межу поворотної смуги
- Машина або знаряддя розташовані всередині внутрішньої межі
- Машина або знаряддя виходять за межі зовнішньої межі
- Норма припису нульова.
- Машина або знаряддя розташовано над існуючим покриттям.

Секцію вимкнено (матеріал не вноситься) (лише обприскування)



PC24037—UN—05APR17

Секцію вимкнено — сірий

- Керування секціями вимкнено.
- Керування секцією здійснюється вручну.

Секцію індексовано як вимкнену (матеріал не вноситься) (лише обприскування)



PC24038—UN—05APR17

Секцію індексовано як вимкнену — чорний

- Блок керування індексував секцію як вимкнену.

ch177nn,1685617779631-UK-01JUN23

Параметри перекриття

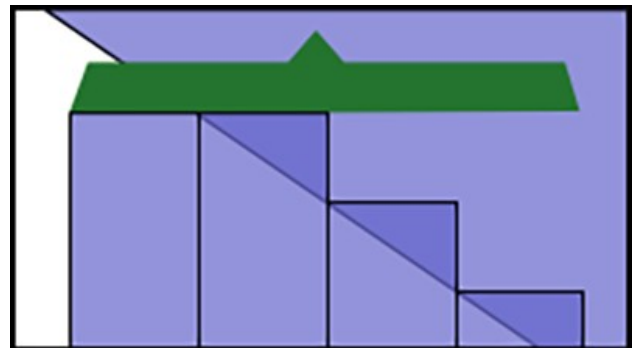
Перекриття виникає в разі перетину попереднього покриття чи межі. Величина перекриття встановлюється оператором на власний розсуд.

Налаштуйте параметри перекриття для навмисного перекриття. Для компенсації ненавмисного пропуску або перекриття використовуйте налаштування параметрів роботи. Для отримання додаткової інформації див. розділ «Управління секціями» в екранній довідці.

Перекриття 100% та більше

Додаткове перекриття забезпечує відсутність пропусків та можливість обробки вже оброблених раніше ділянок. Додаткове перекриття призводить до надмірної витрати матеріалу.

Перекриття 100% — мінімізувати пропуски

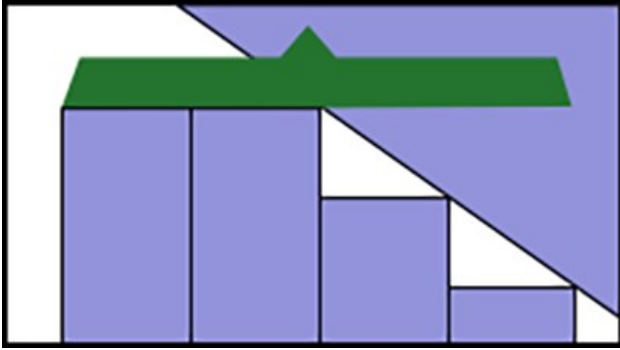


PC28836—UN—11OCT22

Перекриття 100% — Мінімізувати пропуски

Функція мінімізації пропусків означає внесення матеріалу максимально близько до вже оброблених ділянок, забезпечуючи відсутність пропусків. Функція мінімізації пропусків може призвести до надмірної витрати матеріалу.

Перекриття 0% — мінімізувати перекриття



PC28835—UN—11OCT22
Перекриття 0% — мінімізувати перекриття

Мінімізація перекриття забезпечує внесення матеріалу лише в межах попередньо обробленої території. Функція мінімізації перекриття може призвести до пропусків матеріалу.

Значення в діапазоні від 0 до 100% забезпечують покриття відповідно до меж вже обробленої території на базі окремих значень ширини секцій.

AL70325,000055D-UK-13OCT22

Налаштування робочих параметрів

Налаштування робочих параметрів використовується для усунення пропусків і перекриття під час внесення матеріалу в землю. Ця функція передбачає використання значень відстані й швидкості для регулювання налаштувань механічної затримки.

Перш ніж налаштовувати робочі характеристики, перевірте правильність вказаних нижче факторів.

- Точність GPS.
- Параметри профілю машини та профілю знаряддя.
- В'їжджаючи в зону покриття та залишаючи її, оператор має вести машину з постійною швидкістю.

Під час налаштування робочих параметрів переконайтесь, що виконано наведені нижче передумови.

- Рухайтесь з однаковою швидкістю під час виконання поворотів і долаття проходів.
- Рухайтесь перпендикулярно до поворотної смуги або максимально наближено до кута 90 градусів.
- Якщо потрібно виконати додаткове перекриття, необхідно відрегулювати параметри після налаштування робочих параметрів.

Для отримання додаткової інформації про

налаштування робочих параметрів див. екранну довідку «Управління секціями».

AL70325,0000452-UK-21DEC17

Приклад налаштування операції попереднього висівання

ПРИМІТКА: Переконайтесь, що завантажник налаштовано на висівання.

1. Визначте, як налаштовано повітряний інструмент.
2. Виміряйте та введіть значення робочої точки в профілі знаряддя програми налаштування роботи 4-го покоління:
 - a. Приклад 1: Пневматичний завантажувач насіння з одним баком спрямовано до кількох рядів. Використовуйте місце розташування робочої точки, яке знаходиться посередині рядів, до яких прокладено маршрут від бака 1.
 - b. Приклад 2: Пневматичний завантажувач насіння з одним баком під'єднано до одного ряду. Використовуйте місце розташування робочої точки для цього ряду.
3. Виміряйте та введіть значення поворотного центра в профілі знаряддя програми налаштування роботи 4-го покоління.

ZIDXK1X,1749804883058-UK-13JUN25

Диспетчер файлів

Диспетчер файлів



Диспетчер файлів

PC28785—UN—29AUG22

Програма "Диспетчер файлів" використовується для передачі даних на дисплей та з нього. Дані можна передавати по бездротовій мережі за допомогою центру експлуатації John Deere або використовувати USB-накопичувач, щоб обмінюватися даними між дисплеями і сумісним програмним забезпеченням для ПК.

Важливо періодично виконувати резервне копіювання даних на USB-накопичувач.

Внутрішня пам'ять дисплея має достатню ємність для збереження всіх даних з машини за сезон. Якщо 95% пам'яті зайнято, з'явиться відповідне повідомлення. Дані необхідно експортувати та видалити, перш ніж використання пам'яті перевищить 95%.

Перехід до диспетчера файлів

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму "Диспетчер файлів".

Типи даних



Значки типів даних

PC28786—UN—29AUG22

- A—Навігаційні маршрути
- B—Файли диспетчера макетів
- C—Профілі знаряддя
- D—Профілі машин

- Навігаційні маршрути (A) містять навігаційні лінії та пов'язані з ними назви клієнта, ферми та поля.

ПРИМІТКА: Для імпортованих непрямих маршрутів за адаптивною кривою потрібен хоча б один завершений сегмент.

ПРИМІТКА: Прямі маршрути, створені за допомогою методів "Доступ до машини A + B", "Доступ до машини A + напрямок руху" або "Доступ до машини Широта/довгота + напрямок руху" не можуть експортувати або імпортувати схему доступу, але навігаційну лінію без шаблонів можна імпортувати й експортувати як маршрут 0.

ПРИМІТКА: Під час експорту даних також буде експортовано навігаційні маршрути зі спільного використання даних поля.

- Файли диспетчера компонок (B) можна передавати між дисплеями 4-го покоління, які мають екрани одного розміру. Їх також можна експортувати на дисплей G5. Ці файли містять користувацькі сторінки запуску, набори сторінок запуску й панель швидкого доступу.

ПРИМІТКА: Файли диспетчера макетів не можна переносити з дисплея G5 на дисплей 4-го покоління, але їх можна переносити у зворотному напрямку.

ПРИМІТКА: Імпортовані сторінки запуску доступні на вкладці «Усі сторінки запуску» в Диспетчері макетів.

Параметри деяких модулів сторінок запуску скидаються до значень за замовчуванням під час імпортування.

Модулі сторінок запуску, створені для блоків керування знарядь ISOBUS VT, відображаються як недоступні, якщо блок управління не під'єднано до машини.

- Профілі знаряддя (C) можна передавати між дисплеями 4-го покоління. Це, зокрема, стосується збережених на дисплеї профілів знаряддя без блока управління.

ПРИМІТКА: Тип з'єднання, записування роботи, експлуатування та нормоконтролер не імпортуються з профілями знаряддя.

- Профілі машин (D) можна налаштувати в програмі "Диспетчер обладнання".

ПРИМІТКА: Профілі машин можна імпортувати та експортувати за допомогою універсального дисплея 4240 чи 4640.

ПРИМІТКА: Дисплей 4-го покоління автоматично створює параметри профілю машини при виявленні сумісної машини John Deere.

ПРИМІТКА: Імпортовані профілі машини, що містять PIN-код машини, не відображаються в програмі "Диспетчер обладнання". Профіль машини створюється автоматично, коли дисплей виявляє сумісну машину John Deere. Автоматично створений профіль машини розміщує всі імпортовані профілі, що містять PIN-коди машин. Імпортовані профілі машини без PIN-коду машини залишаються видимими в програмі "Диспетчер обладнання".



(E)



(F)



(G)



(H)

PC28787—UN—29AUG22

Значки типів даних

E—Робочі дані
F—Межі
G—Дані налаштування
H—Приписи

- Робочі дані (E) містять дані картографування та підсумкові дані. Ці дані можна передавати в центр експлуатації John Deere™ або завантажувати у сумісне програмне забезпечення для ПК. Під час імпортування робочих даних передаються тільки дані картографування. Загальні робочі дані не можна імпортувати.

ПРИМІТКА: Спільне покриття зі спільного використання даних поля не можна експортувати з дисплея. Щоб експортувати покриття з події спільного використання робочих даних, дані слід експортувати з дисплея кожного члена команди (лише для 4600 і 4640).

ПРИМІТКА: Неповні дані про роботу можна експортувати з одного дисплея й імпортувати на інший для відновлення за допомогою функції історії роботи в програмі "Налаштування роботи". Пов'язані загальні робочі дані не можна імпортувати.

- Межі (F) можна налаштувати в програмі "Поля та межі".
- Налаштування даних (G) включає в себе назви клієнта, ферми та поля, сорти сільськогосподарських культур та продукти.

ПРИМІТКА: Файли даних налаштування не можна імпортувати з USB-накопичувача, поки активовано систему AutoTrac.

- Приписи (H) можна налаштувати в програмі "Налаштування роботи".

ПРИМІТКА: Приписи, створені в APEX, необхідно експортувати у форматі шейп-файлу.



(I)



(J)



(K)



(L)

PC28788—UN—29AUG22

Значки типів даних

I—Завдання ISOBUS
J—Знімки екранів
K—Журнали помилок
L—Variety Locator

- Завдання ISOBUS (I) можна налаштувати за допомогою програми «Завдання ISOBUS».

ПРИМІТКА: Максимальний розмір файлу завдань ISOBUS: 10 МБ.

Завдання ISOBUS не можна імпортувати або експортувати за допомогою функції Wireless Data Transfer (WDT).

- Знімки екрана (J) є копіями зображень, які відображаються на екрані.
- Журнали помилок (K) автоматично генеруються на дисплеї. Компанія John Deere може використовувати їх для вирішення проблем.
- Файли Variety Locator™ (L) налаштовуються за допомогою John Deere Operations Center.



(M)



(N)



(O)

PC28789—UN—29AUG22

Значки типів даних

M—Дані в карантині
N—Ідентифікаційні дані врожаю
O—Конфігурації налаштувань

- Дані в карантині (M) — це файл, створений, коли оператор вибирає дані в карантині після виникнення неочікуваної помилки.

ПРИМІТКА: Для відновлювання файлів даних у карантині потрібна технічна допомога. Зверніться до дилера компанії John Deere для відновлення даних.

- Файли з ідентифікаційними даними урожаю (N) налаштовані в програмі "Налаштування роботи" й містять записану інформацію про урожай бавовни.
- Конфігурації налаштувань (O) можна передавати між дисплеями 4-го покоління. Доступні параметри залежать від машини та типу знаряддя й блока управління. Конфігурації налаштувань можна змінити за допомогою програми "Диспетчер налаштувань".

ПРИМІТКА: Між дисплеями 4-го покоління можна передавати тільки назву профілю, сторінки запуску, параметри iTEC і причіпного обприскувача John Deere.



(P)



(Q)



(R)



(S)

PC28790—UN—29AUG22

Значки типів даних

P—Налаштування диспетчера доступу

Q—Дані лінії AutoPath
R—Збереження даних StarFire
S—Файли пристрою Ethernet

- Налаштування диспетчера доступу (P) можна змінити у програмі "Користувачі й доступ".

ПРИМІТКА: Налаштуйте програму «Користувачі й доступ» таким чином, щоб оператор не міг внести небажані зміни.

- Файли даних ліній AutoPath (Q) налаштовують у John Deere Operations Center і використовують для створення навігаційних маршрутів AutoPath.

ПРИМІТКА: Файли AutoPath не можна експортувати з дисплея.

- Збереження даних StarFire (R) містить дані, зареєстровані з приймача StarFire, які John Deere використовує для пошуку й усунення несправностей. Щоб увімкнути функцію збереження даних StarFire, виберіть параметр "Збереження даних" на сторінці VT приймача.

ПРИМІТКА: Збереження даних StarFire доступне лише на вбудованих приймачах StarFire 6000.

- Файли пристрою Ethernet (S) збираються на пристроях John Deere, які підтримують протокол передавання даних і мають з'єднання Ethernet із дисплеєм. Спеціалісти компанії John Deere використовують їх для пошуку й усунення несправностей. Виберіть файли пристрою для експортування та розмір журналу файлів. Існує три конфігурації розміру файлу журналу:
 - Журнали часу роботи (найменший розмір файлу журналу) використовуються для ідентифікації інформації про конфігурацію системи.
 - Журнали нещодавніх подій і налаштувань (файл журналу середнього розміру) містять журнали виконання, а також калібрування пристроїв і журнали робочих показників. Вони використовуються для діагностики проблем із продуктивністю або налаштуванням.
 - «Усі журнали» (журнал із найбільшим розміром файлу) містить усі доступні журнали блоків управління, включно з журналами виконання, нещодавніх дій і журналами налаштування. Ці журнали використовуються для діагностики неочікуваних вимкнень програм або обладнання блоку управління.

Operations Center



PC21844—UN—16NOV15

Operations Center

Використовуйте Центр експлуатації для автоматичного передавання даних між дисплеями та операційним центром John Deere. Дані передаються за допомогою стільникового сигналу мережі через модульний телематичний шлюз (MTG) або бездротове підключення до Інтернету.

ПРИМІТКА: Для служби Operations Center потрібні активний шлюз MTG, вбудований модуль Wi-Fi з доступом до Інтернету (тільки для моделі 4640) або бездротовий USB-адаптер із доступом до Інтернету.

Автоматичний імпорт

Функція автоматичного імпорту не імпортує дані автоматично під час процесу імпорту, експорту або видалення.

Якщо автоматичний імпорт зупинити шляхом вмикання/вимикання живлення, він відновиться після перезавантаження дисплея.

Налаштування синхронізації даних

Дані надсилаються до служби John Deere Operations Center і отримуються від неї, коли MTG має стільниковий сигнал або доступ до Інтернету, вбудований Wi-Fi має доступ до Інтернету (тільки моделі 4640) або бездротовий USB-адаптер має доступ до Інтернету.

Коли центр експлуатації John Deere або підключений дисплей використовують для створення та видалення активного типу даних налаштування, зміни синхронізуються з центром експлуатації John Deere та всіма підключеними дисплеями в організації. Елементи, видалені з дисплея, буде заархівовано в центрі експлуатації John Deere, а елементи, заархівовані в центрі експлуатації John Deere, буде видалено з дисплеїв.

ПРИМІТКА: Якщо увімкнено параметр "Налаштування синхронізації даних", з дисплея не можна видалити такі елементи даних:

- Інформація про клієнта, ферму та поле
- Межі
- Навігаційні маршрути
- Індикатори
- Продукти
- Суміші для баку

- *Оператори*
- *Знаряддя*

Щоб видалити елемент з дисплея, вимкніть параметр "Налаштування синхронізації даних" в Operations Center.

Коли немає підключення до Інтернету, зміни, внесені локально, зберігаються на дисплеї та синхронізуються під час встановлення з'єднання з Інтернетом.

Синхронізація даних. Робочі дані

ПРИМІТКА: На сторінці Operations Center установіть прапорець у полі "Активувати синхронізацію з Operations Center", щоб надсилати дані до John Deere Operations Center кожні 30 секунд.

Дані надсилаються до John Deere Operations Center, коли MTG має стільниковий сигнал або доступ до Інтернету, вбудований Wi-Fi має доступ до Інтернету (тільки моделі 4640) або бездротовий USB-адаптер має доступ до Інтернету. Якщо з'єднання недоступне, робочі дані зберігаються на дисплеї. Дані буде надіслано після відновлення з'єднання.

Робочі дані буде завантажено в розділі "Аналізатор поля" та "Файли" в John Deere Operations Center.

Тригери робочих даних

Попри те, що робочі дані надсилаються автоматично з дисплея до служби John Deere Operations Center кожні 30 секунд, файли не можна переглянути в цій службі, поки не спрацює один з указаних нижче тригерів.

- Нову роботу розпочато або клієнта, ферму або поле змінено.
- Стільниковий зв'язок або доступ до Інтернету між дисплеєм і операційним центром John Deere™ втрачено більш ніж на 30 хвилин.
- Запалювання вимкнено, а потім ввімкнено протягом 30 хвилин.
- Запалювання вимкнене протягом більш ніж 30 хвилин.

Імпорт даних



Імпорт даних

PC20405—UN—30APR15

Виберіть метод імпорту даних:

- Імпорт з USB-накопичувача — виберіть папки на USB-накопичувачі, які містять дані для імпорту.
- Імпортування отриманих даних — імпортування

файлів налаштувань і приписів з операційного центру John Deere™.

Для імпортування файлів з центру експлуатації John Deere™ потрібний модульний телематичний шлюз (MTG).

ПРИМІТКА: Файли налаштувань, що містять файли запланованих робіт, автоматично імпортуються при надходженні від John Deere Operations Center, якщо увімкнено автоматичний імпорт.

Імпортувавши файли налаштувань і приписів на дисплей, використовуйте програму "Налаштування роботи", щоб застосувати ці файли. Порядок створення та надсилання файлів налаштувань на дисплей покоління 4 наведений в файлах довідки в операційному центрі John Deere.

Сумісність

Дані можна перенести з іншого дисплея G5, дисплея 4-го покоління, сумісного настільного програмного забезпечення або з John Deere Operations Center у форматі поточних систем. Програмне забезпечення версії 25.3 і новішої версії не може імпортувати або експортувати файли у форматах застарілих версій обладнання.

- Дисплеї поточних систем (G5, G5e, G5Plus, 4600 V2, 4200 V2, 4640, 4240)
- Дисплеї застарілої системи (4600 V1, 4200 V1, 4100, 2630)

Служба John Deere Operations Center не дозволяє переглядати, надсилати й отримувати сторінки запуску. Якщо файл налаштувань містить тільки сторінки запуску, він буде відображатися в операційному центрі John Deere™ як недійсний. Якщо файл налаштувань містить навігаційні лінії або межі, а також сторінки запуску, він завантажуватиметься правильно, проте сторінки запуску не будуть доступні для перегляду.

Файли налаштування з дисплея Apex або GreenStar 3 2630 не можна імпортувати безпосередньо на дисплей 4-го покоління або G5 після оновлення програмного забезпечення до версії 25.3. Щоб імпортувати файли з цих пристроїв, їх потрібно спочатку завантажити в Operations Center, а файл налаштування потрібно створити у форматі 4-го покоління/G5.

Імпортовані поля повинні містити зовнішню межу під час імпорту внутрішньої межі. Внутрішню межу не можна створити або імпортувати на дисплеї без зовнішньої межі, яка створюється або імпортується вперше.

ПРИМІТКА: Щоб успішно імпортувати повні профілі знаряддя з іншого дисплея, переконайтеся, що вихідний дисплей працює з програмним забезпеченням версії 25.3 або новішої.

Конфлікти даних

При необхідності назви клієнтів, ферм та полів в імпортованих даних змінюються. Наприклад, «Поле 1» перейменовано в «Поле 1(1)», якщо існує поле з такою самою назвою.

Якщо робочі дані з полів з назвами, що перевищують 20 символів, експортуються в центр експлуатації John Deere™, назви відображаються правильно. Якщо імпортувати дані назад на дисплей, назва поля скорочується. Будь-які дані вважаються даними, що стосуються поля, яке було спочатку експортовано з дисплея.

Якщо навігаційні лінії створено для одного поля з використанням однакового способу відстеження, дисплей розв'язує наведені нижче конфлікти.

Однакові лінії з різними назвами

- Якщо лінії співпадають, назва навігаційної лінії на дисплеї замінюється назвою лінії на USB-накопичувачі.

Різні лінії з однаковими назвами

- Якщо є дві різні лінії з однаковими назвами, лінія на USB-накопичувачі при імпорті буде перейменована. Наприклад, лінію Track1 буде перейменовано на Track1(1).

ПРИМІТКА: Імпортування файлу може завершитись помилкою з багатьох причин. Використайте екранну довідку для додаткової допомоги з невдалим імпортом.

Усуньте зазначені на дисплеї помилки стосовно файлів, які не вдалося імпортувати.

Приписи

Щоб імпортувати приписи, файли фігур повинні бути розташовані в папці з назвою Rx у кореневому каталозі USB-накопичувача.

Експортування даних



Експортування даних

PC20406—UN—30APR15

ПРИМІТКА: Екпортуйте робочі дані за допомогою USB-накопичувача, використовуйте різні пристрої для кожного дисплея. Експортовані дані про роботу не розміщуються в окремих папках профілю.

Дані налаштування поміщаються в папку JD4600, а робочі дані — в папку JD-Data у кореневому каталозі USB-накопичувача.

Виберіть метод експортування для перенесення необхідних типів даних.

- Виберіть «Експортувати всі дані», щоб швидко перенести всі робочі дані, навігаційні лінії та сторінки виконання з використанням налаштувань за замовчуванням.
- Виберіть діагностичні дані, щоб перенести знімки екрану та файли журналів помилок.

Експорт даних для використання з дисплеями застарілих систем (4600V1, 4200V1, 4100, GreenStar 3 2630)

Дані налаштування, експортовані з дисплеїв 4-го покоління, не структуровані автоматично для використання на застарілих дисплеях. Перед тим як експортувати дані дисплея 4-го покоління:

1. Експорт: експорт даних на USB-накопичувач або до служби John Deere Operations Center.
2. Використовуючи інструмент створення файлів налаштувань у John Deere Operations Center, створіть файл налаштування у форматі файлів для застарілих систем і екпортуйте файл на USB-накопичувач.
3. Імпортуйте щойно створений файл налаштувань для застарілих систем з USB-накопичувача на потрібні дисплеї застарілих систем.

Видалення даних



Видалення даних

PC20407—UN—30APR15

Функція видалення даних вилучає з дисплея вибрані типи даних.

- Виберіть «Налаштування видалення», щоб видалити робочі дані, навігаційні лінії та сторінки виконання.
- Натисніть «Видалити дані діагностики», щоб видалити знімки екрана й файли журналів помилок.

ZIDXX1X,1749805202543-UK-02JUL25

USB-накопичувач

Вимоги до дисплеїв John Deere

- Формат USB має бути FAT32 або NTFS.

ПРИМІТКА: Формат NTFS не можна використовувати для відновлення системи.

- Місткість: рекомендована місткість складає від 32 до 64 Гб. Максимальна підтримувана місткість складає 512 Гб.
- Стандарт підключення: USB 2.0 або USB 3.0.
- Максимальні розміри (товщина x ширина): 9,2 мм (3/8 дюйма) x 21,7 мм (7/8 дюйма).

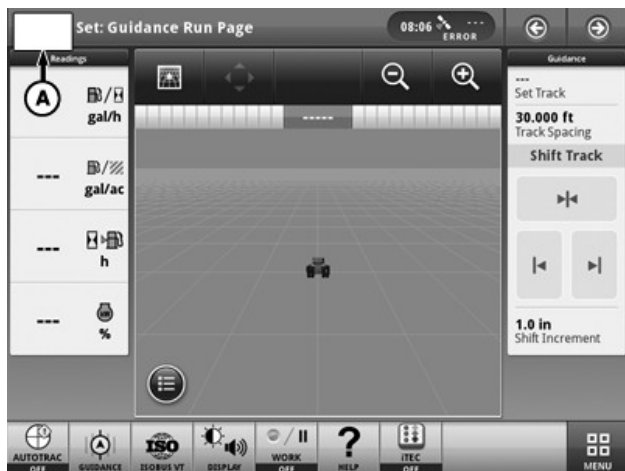
Поради

- Після підключення USB-накопичувача почекайте 10 секунд. Для розпізнання USB-накопичувачів великого об'єму потрібен деякий час.
- Використовуйте USB-накопичувач ємністю від 16 Гб для зберігання декількох резервних копій.
- Видаліть усі файли з USB-накопичувача, які не пов'язані з дисплеями John Deere.

Перейдіть на вкладку "Апаратне забезпечення дисплея" в програмі "Центр діагностики", щоб переконатися, що дисплей розпізнає USB-накопичувач.

ch177nn,1728987473948-UK-15OCT24

Створення знімків екрана



PC17263—UN—15JUL13

А—Зона знімка екрана

Виберіть зону, виділену в верхньому лівому куті екрану. Натисніть її та утримуйте, поки екран не почне мигати, і не пролунає звук камери.

Вставте USB-накопичувач і виберіть пункт Export Data (Експорт даних), щоб перенести знімки екрану на накопичувач.

DX,PC,FILE,SCREENSHOT-UK-22DEC15

Центр діагностики

Діагностичний центр



Центр діагностики

PC28791—UN—29AUG22

Центр діагностування надає розширені діагностичні інструменти для систем, підключених до дисплею. Виберіть відповідну вкладку для отримання додаткової інформації.

Діагностика системи

- Перегляд діагностичної інформації про машину, знаряддя та програми дисплея.

Повідомлення машини

- Перегляньте повідомлення та інформацію машини.

Діагностування блока керування

- Адреси доступу до діагностики, діагностичні коди несправності й інформація щодо кожного під'єданого пристрою.

Коди несправності

- Перегляд всіх активних та збережених діагностичних кодів несправностей.

Інформація про CAN-шини

- Перегляд інформації про діагностику для усіх CAN-шин.

Відомості про шину CCD

- Перегляд інформацію про діагностику для усіх CAN-шин.

Мережа

- Перегляньте діагностичні показання модема JDLINK.

Спільне використання

- Перегляньте програму "Спільне використання" й діагностичну інформацію передавання даних.

Інформація про шину Ethernet

- Переглядайте діагностовані проблеми з підключенням усіх пристроїв у мережі Ethernet.

Перехід до центру діагностики

1. Натисніть кнопку меню.
2. Оберіть вкладку "Система".
3. Виберіть програму «Діагностичний центр».

ch177nn,1685617878029-UK-01JUN23

Діагностика системи

Перегляд діагностичної інформації про машину, знаряддя та програми дисплея.

На сторінці "Діагностування системи" міститься наведена нижче інформація:

Обладнання дисплея

Перегляд показів діагностики для процесора, монітора або дисплея.

Стан системи AutoTrac

Перегляд показань діагностики, що впливають на продуктивність системи AutoTrac.

Майстер діагностики системи навігації

Усуньте поширені проблеми з AutoTrac на машинах, сумісних із AT2.

Вибір систем машини

Виберіть систему машини, щоб переглянути подробиці про систему. Для більшості систем доступна наведена нижче інформація.

Вкладка "Загальна інформація"

Вкладка «Загальна інформація» містить інформацію про те, чи має система припустимі дані калібрування та чи використовується вона для обміну інформацією про свій стан з іншими системами.

Вкладка «Показання перемикачів»

Вкладка «Показання перемикачів» містить інформацію про стан перемикачів, які використовуються системою для управління функціями машини.

Вкладка «Показання датчика»

Вкладка «Показання датчика» містить значення, які повідомляються обраними датчиками, про те, що система використовує в якості вхідної інформації.

Вкладка «Показання на виході»

Вкладка "Показання на виході" містить задані й фактичні вихідні значення для вибраних виходів системи.

ch177nn,1740728373324-UK-28FEB25

Діагностування блока керування

На сторінці «Діагностика контролерів»

відображається наступна інформація по блокам управління, підключеним до CAN-шини.

Пристрій

- Для кожного пристрою в списку зазначається ідентифікатор, адреса CAN-шини та розташування в CAN-мережі.

Коди

- Відображаються коди за наявності у пристрою діагностичних кодів несправності.

Кількість повідомлень

- Кількість повідомлень відображає кількість CAN-повідомлень, отриманих від блока управління. Кнопка скидання в нижній частині сторінки призначена для скидання кількості повідомлень для всіх пристроїв.

Перегляд і сортування

Натисніть кнопку поруч з параметром **Порядок сортування**, щоб змінити спосіб відображення блоків керування. Доступні режими відображення:

Усі пристрої

- Відображаються всі блоки керування, підключені до дисплея.

Пристрої шини Ethernet

- Відображаються лише блоки керування з пов'язаним Ethernet-з'єднанням.

Пристрої шини знаряддя

- Відображаються тільки блоки керування на CAN-шині знаряддя.

Пристрої шини машини

- Відображатися можуть тільки блоки керування на CAN-шині машини.

Натисніть кнопку поруч із пунктом **Сортувати за**, щоб упорядкувати елементи списку за допомогою наведених нижче фільтрів.

Пристрій

- Сортувати список за ідентифікатором пристрою.

Має коди

- Сортувати список за пристроями, що мають діагностичні коди несправності.

Діагностична інформація

Виберіть блок керування зі списку, щоб отримати більш детальну інформацію.

ПРИМІТКА: Після вибору блоку керування дисплей перемикається в режим діагностування. Після закривання сторінки блоку керування здійснюється вихід із режиму діагностування.

Залежно від типу блоку керування діагностична інформація відображається на вкладці діагностичних адрес або покази.

Діагностичні адреси

ВАЖЛИВО: Зміна налаштувань на сторінці «Діагностичні адреси» може призвести до пошкодження блоків керування машини або знаряддя. Під час змінення значень адрес дотримуйтесь інструкцій та будьте обережні.

Блоки керування мають адреси, які зберігають значень різних налаштувань. Кожна адреса ідентифікується за номером і типом адреси. Адреси даних доступні тільки для перегляду (наприклад, інформація про версії програмного забезпечення), а адреси входів можна змінювати (наприклад, налаштування калібрування).

Покази

ВАЖЛИВО: Змінення налаштувань на сторінці показів може призвести до пошкодження блоків керування машини або знаряддя. У разі змінення значень адрес дотримуйтесь інструкцій і будьте обережними.

Блоки керування мають покази, які використовуються для зберігання значень різних налаштувань. Кожний показ ідентифікується за номером і назвою. Виберіть покази для відображення спливної вікна з подробицями показів. Якщо значення можна редагувати, поле значення матиме білий колір. Якщо значення доступне лише для читання, то значення поля має сірий колір.

Діагностичні коди несправностей

Відображаються поточні та збережені коди для вибраного блоку керування. Виберіть код зі списку, щоб переглянути відомості про нього.

Інформація про блок керування

В інформації про блок керування відображаються детальні характеристики та відомості про ідентифікацію блоку керування. Ця інформація допомагає під час діагностування ISOBUS.

AL70325,0000505-UK-26OCT18

AL70325,0000605-UK-12NOV20

Приховати центр діагностики



PC15331—UN—08JUL13

Приховати центр діагностики

Після вибору контролера дисплей перемикається в режим діагностики. Натисніть кнопку «Приховати центр діагностики», щоб звернути програму та повернутись на головну сторінку.

Кнопка приховування дозволяє переглянути іншу інформацію на дисплеї під час виконання калібрування. Щоб повернутися до тієї ж сторінки діагностики, виберіть в меню програму «Центр діагностики».

ПРИМІТКА: Залишати дисплей в режимі діагностики не рекомендується, оскільки це може негативно вплинути на продуктивність системи.

Вийдіть з режиму діагностики, закривши сторінку з інформацією про контролер.

DX,PC,DIAG,HIDE-UK-22DEC15

Діагностичні коди несправностей



A



B

A—Кнопка "Оновити"
B—Кнопка "Скинути коди"

PC28792—UN—29AUG22

У вкладці «Діагностичні коди несправностей» відображаються всі поточні та збережені коди по системі.

Натисніть кнопку «Оновити» (A), щоб скинути, а потім викликати всі коди.

Натисніть кнопку «Скинути коди» (B), щоб видалити всі коди з дисплея.

Перегляд і сортування



A



B



C

Типи кодів

PC28793—UN—29AUG22

A—Попередження про необхідність зупинки
B—Попередження про необхідність обслуговування
C—Інформаційне попередження

Натисніть кнопку поруч з параметром «Переглянути за», щоб змінити спосіб відображення кодів.
Доступні режими відображення:

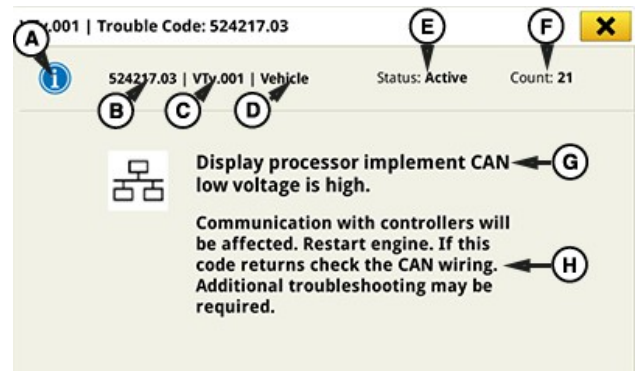
Код

- На дисплеї відображається перелік всіх кодів. Відображається тип коду (A—C), відомості, статус, та кількість. Виберіть код в списку для перегляду відомостей про код.

Пристрій

- На дисплеї відображається перелік всіх контролерів, підключених до CAN-шини. Відображається ідентифікатор пристрою, CAN-мережа та відомості про наявність у пристрою кодів. Виберіть контролер в списку, щоб переглянути коди пристрою.

Відомості про код



PC28827—UN—29SEP22

Відомості про код

A—Тип діагностичного коду несправності
B—Номер діагностичного коду несправності
C—Ідентифікатор пристрою
D—Мережа CAN-шини
E—Стан коду
F—Кількість
G—Діагностичний код несправності
H—Опис діагностичного коду несправності

Виберіть діагностичний код несправності, щоб переглянути відомості про нього.

cl47125,1664233025259-UK-09MAY23

Інформація від CAN-шини

У вкладці «Інформація про CAN-шини» відображається стан зв'язку між контролерами CAN-шини. До CAN-шини машини підключені такі контролери, як контролер двигуна, гідравлічної системи й трансмісії. До CAN-шини знаряддя підключені такі контролери, як приймач StarFire, другий дисплей ISOBUS і знаряддя ISOBUS.



A



B

PC28794—UN—29AUG22

A—Зелений індикатор, нормальний діапазон
B—Жовтий індикатор, за межами нормального діапазону

Деякі значення відображаються з зеленим індикатором або жовтим індикатором зі знаком оклику. Залежно від конфігурації машини та знаряддя можна очікувати ввімкнення жовтого індикатора.

- Зелений індикатор (A) — Значення в межах нормального діапазону.
- Жовтий індикатор (B) — значення за межами нормального діапазону.

ch177nn,1685617902538-UK-01JUN23

Інформація від CCD-шини

На вкладці "Інформація від CCD-шини" відображається стан зв'язку між блоками керування CCD-шини. CCD-шина машини з'єднує блоки керування з двигуном, гідравлічною системою і трансмісією.



PC28794—UN—29AUG22

A—Зелений індикатор, нормальний діапазон
B—Жовтий індикатор, за межами нормального діапазону

Деякі значення відображаються з зеленим індикатором або жовтим індикатором зі знаком оклику. Залежно від конфігурації машини та знаряддя можна очікувати ввімкнення жовтого індикатора.

- Зелений індикатор (A) — Значення в межах нормального діапазону.
- Жовтий індикатор (B) — значення за межами нормального діапазону.

AL70325,0000575-UK-27SEP22

Значення для CAN-шини

Стан мережі

Активна

- Система працює належним чином. Окрім дисплея, є, щонайменше, один контролер, який підключений і обмінюється даними по CAN-шині.

Не активний

- Дисплей не обмінюється даними з іншими контролерами по CAN-шині. Якщо дисплей є єдиним контролером, підключеним до CAN-шини, загальна кількість повідомлень збільшується, проте стан мережі залишається не активним.

Загальна кількість повідомлень

Загальна кількість повідомлень — це кількість повідомлень, відправлених по CAN-шині. Коли машина працює, це значення безперервно збільшується, оскільки повідомлення по CAN-Шині відправляються постійно.

Напруга ліній CAN High і CAN Low

Максимальна напруга — це найвища середня напруга з останнього холодного завантаження. Вимірювання напруги усереднюється кожну секунду. Максимальна напруга ліній CAN High і CAN Low зазвичай повинна знаходитись в межах від 1,8 до 3,3 В.

ПРИМІТКА: Холодне завантаження виконується після того, як дисплей було вимкнено протягом 24 годин або після від'єднання некомутованого живлення від дисплея.

Використання шини

Інформація по CAN-шині передається у вигляді повідомлень між контролерами. CAN0Шина знаряддя John Deere працює зі швидкістю передачі даних 250 кбод. Це означає, що вона може вмикатися для передачі повідомлень до 256000 разів на секунду. Це значення відповідає коефіцієнту використання шини 100%.

Якщо будь-який контролер (наприклад, знаряддя) не працює згідно з очікуваннями, однією з причин цієї проблеми може бути коефіцієнт використання шини 45% або вище. Деякі пристрої не можуть відправляти і отримувати всі необхідні повідомлення внаслідок перевантаження шини.

ПРИМІТКА: Деякі знаряддя ISOBUS не працюють при навантаженнях шини вище 25 %.

Працюючий приймач StarFire навантажуватиме шину приблизно на 5–7 %.

Від'єднання знарядь або GPS-приймачів здатне забезпечити зниження коефіцієнта використання шини.

Швидкість передачі даних

Швидкість передачі даних показує, наскільки швидко працює шина. Шина ISOBUS і шина знаряддя John Deere працюють на швидкості 250 кбод. Будь-які контролери, під'єднані до даної системи, повинні підтримувати швидкість передачі даних 250 кбод, інакше вони не будуть працювати належним чином.

Стан CAN-шини та кількість помилок

Можливі чотири стани CAN-шини:

- Активний: CAN-шина працює без проблем.
- Пасивний: виникли пасивні помилки.

- Попередження: зареєстровані помилки «Попередження по шині».
- Вимкнена: зареєстровані помилки «Шина відключена».

При виникненні будь-якої з цих помилок не дисплеї реєструється, скільки разів це відбулося.

Кількість пасивних помилок

- Якщо це значення більше нуля, на CAN-шині є контролер, який не отримав всі повідомлення. Можна втратити важливу інформацію. Найбільш вірогідною причиною цього є великий коефіцієнт використання CAN-шини.

Кількість попереджень щодо шини

- Якщо це значення більше нуля, на CAN-шині є контролер, який працює з перебоями.

Кількість вимкнень шини

- Якщо це значення більше нуля, на CAN-шині є контролер, який працює з перебоями. Він пропустив певну кількість повідомлень, і тепер взагалі припинив отримувати повідомлення. Було втрачено важливу інформацію. Ця помилка частіше всього виникає при високому коефіцієнті використання CAN-шини.

Кількість помилок переповнення

- Кількість помилок переповнення вказує на те, що програми або контролери на CAN-шині отримують повідомлення швидше, ніж можуть їх обробити. Це призводить до пропускання повідомлень і збоїв у роботі системи. Ця помилка частіше всього виникає при високому коефіцієнті використання CAN-шини.

ch177nn,1685617918357-UK-01JUN23

наявності безперервного з'єднання через стільникову мережу, оскільки JDLINK має можливість зберігати до 1000 годин даних.

ch177nn,1685617932516-UK-01JUN23

Інформація про шину Ethernet

Інформація про шину Ethernet відображає діагностовані проблеми з підключенням усіх пристроїв у мережі Ethernet.

В інформації шини Ethernet відображаються такі дані:

- *Стан Ethernet-каналу* — відображає, працює мережа або ні.
- *Інтернет-адреса* — відображає призначену або статичну IP-адресу, яку використовує дисплей.
- *Передані пакети* — кількість переданих пакетів з моменту ввімкнення дисплея.
- *Отримані пакети* — кількість отриманих пакетів з моменту ввімкнення дисплея.
- *Помилка пакета* — кількість пошкоджених або неправильно відформатованих пакетів, отриманих з моменту ввімкнення дисплея.
- *Втрата пакетів* — кількість втрачених пакетів до досягнення ними точки призначення.
- *Швидкість* — швидкість підключення до мережі Ethernet.
- *Кількість під'єднаних пристроїв* — кількість пристроїв з IP-адресами, які бачить дисплей у мережі.
- *Обриви* — кількість обривів зв'язку з моменту ввімкнення дисплея.

AL70325,0000603-UK-12NOV20

Мережа

На вкладці "Мережа" відображаються діагностичні показання модема JDLINK, мережевого підключення та SIM-карти клієнта.

Модем JDLINK є одним з основних компонентів, які надають можливість використовувати телематичні рішення John Deere, наприклад, JDLINK, Service ADVISOR Remote та John Deere Remote Display Access (дистанційний доступ до дисплея) (RDA).

Модем JDLINK містить мікропрограмне забезпечення, модем стільникового зв'язку й SIM-пристрій. Він забезпечує передачу та прийом даних і повідомлень через стільникові мережі.

Для роботи RDA необхідне безперервне з'єднання через стільникову мережу. Модем JDLINK не вимагає

Технічне обслуговування і калібрування

Технічне обслуговування й калібрування



PC28795—UN—29AUG22

Технічне обслуговування та калібрування

Програма «Технічне обслуговування та калібрування» дозволяє оператору налаштовувати міжсервісні інтервали та виконувати калібрування компонентів машини.

Перехід до технічного обслуговування та калібрування

1. Натисніть кнопку меню.
2. Виберіть вкладку «Налаштування трактора».
3. Виберіть програму "Технічне обслуговування й калібрування".

ct47125,1664234209291-UK-27SEP22

Сервісні перевірки

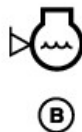
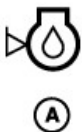
ПРИМІТКА: Наявність функції «Сервісні перевірки» залежить від придбаних опцій.

Для виконання сервісних перевірок встановіть машину на рівну поверхню та заглушіть двигун. Для отримання правильних показань почекайте щонайменше 40 хвилин після зупинки двигуна перед перевіркою рівнів рідин.

Світловий індикатор показує стан сервісної контрольної точки машини.

- Зелений індикатор — нормальний рівень
- Червоний індикатор — високий або низький рівень

Можливі наступні контрольні точки:



A—Рівень моторної оливи

B—Рівень охолоджувальної рідини двигуна

PC17385—UN—15MAY14

- Рівень моторної оливи (A)
- Рівень охолоджувальної рідини двигуна (B)

DX,PC,MAINT,SERVCHECK-UK-07APR17

Інтервали обслуговування

Інтервали обслуговування служать нагадуванням про те, коли необхідно виконати періодичне технічне обслуговування машини.

Натисніть кнопку «Додати інтервал обслуговування», щоб створити новий інтервал обслуговування.

Можна додавати необмежену кількість інтервалів обслуговування.

Після того як інтервал обслуговування створений, він додається в перелік і відображається з зазначенням назви, минулого часу та тривалості.

- Назва вводиться оператором для ідентифікації конкретного інтервалу обслуговування.
- Минулий час означає кількість годин, яка минула з моменту скидання лічильника часу інтервалу обслуговування.
- Інтервал — це кількість годин між операціями обслуговування.

Інтервали спочатку сортуються в порядку збільшення тривалості. Потім вони сортуються за назвами, в буквено-цифровому порядку, де пріоритет надається цифрам.

За двадцять годин до настання часу обслуговування система інформує оператора про те, що скоро знадобиться обслуговування машини. Після того як це повідомлення підтверджено, система інформує оператора про майбутнє обслуговування при кожному запуску до тих пір, поки лічильник часу інтервалу обслуговування не буде скинутий.

DX,PC,MAINT,SERVINTERVAL-UK-23DEC15

Калібрування

Використовуйте цю програму для виконання калібрування пробуксовки коліс і радара.

Калібрування радара



PC23946—UN—22MAR17

Калібрування радара

Необхідно виконувати калібрування радара, якщо він встановлюється на машині перший раз або якщо наявна відмінність між швидкістю, виміряною радаром, і фактичною шляховою швидкістю під час експлуатації без навантаження на твердій поверхні.

ПРИМІТКА: В умовах вітру рухомі предмети, наприклад, листя, пил або гравій, можуть призвести до неправильних показань швидкості радаром.

Калібрування пробуксовки коліс



PC23947—UN—22MAR17

Калібрування пробуксовки коліс

Виконайте калібрування пробуксовки коліс у випадку невідповідності швидкості, виміряної радаром, та швидкості коліс під час експлуатації без навантаження на твердій поверхні. Додаткову інформацію дивіться в розділі «Монітор машини».

Калібрування виконується під час руху ненавантаженої машини на твердій, сухій, чистій та рівній поверхні.

ПРИМІТКА: Калібрування пробуксовки коліс доступне тільки при під'єднаному та відкаліброваному радарному пристрої.

Перед калібруванням пробуксовки коліс перевірте точність вимірювання швидкості радаром.

DX,PC,MAINT,CAL-UK-07APR17

ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC28796—UN—29AUG22

Цей дисплей John Deere™ підтримує сумісні блоки керування ISOBUS Фонду сільськогосподарської електроніки (AEF) згідно зі стандартом ISO 11783. Щоб переглянути інформацію про ці блоки керування та керування ними можна використовувати ISOBUS VT (віртуальний термінал). Якщо під'єднано додатковий монітор, можна переглядати й використовувати другий віртуальний термінал.

Під час під'єднання блока керування ISOBUS у віртуальний термінал ISOBUS завантажуються графічні файли інтерфейсу користувача. Після цього в терміналі ISOBUS VT оператор має всі засоби для навігації всіма доступними функціями блока керування ISOBUS і керування ними.

Перехід до віртуального терміналу ISOBUS

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Виберіть програму "Віртуальний термінал ISOBUS".

Підключені через шини ISOBUS знаряддя

Дисплей 4-го покоління одночасно завантажує різні блоки керування ISOBUS та обмінюється з ними даними. Натисніть кнопку меню, щоб вивести перелік усіх під'єднаних блоків керування ISOBUS.

Виберіть необхідний блок керування ISOBUS і натисніть кнопку "OK", щоб переглянути інтерфейс користувача.

Шукання й усування несправностей

Якщо інтерфейс блока керування ISOBUS відображається неправильно, виконайте наведені нижче дії.

- Перегляньте інформацію про блок керування ISOBUS у Центрі стану та дотримуйтесь етапів процедури шукання й усування несправностей для відображування стану. Щоб отримати додаткову інформацію, див. відомості про блоки керування ISOBUS у програмі "Центр діагностики".

Якщо інтерфейс надалі відображається неправильно:

1. Виберіть налаштування в верхній частині вікна програми "ISOBUS VT".

2. Виберіть пункт "Видалити віртуальний термінал ISOBUS" у розширених налаштуваннях, щоб видалити збережені файли інтерфейсу користувача блока керування ISOBUS.

Під час наступного під'єднання цього блока керування інтерфейс користувача завантажиться повторно.

Модуль сторінки виконання

Модулі терміналу ISOBUS VT можна додавати на сторінку виконання в програмі "Диспетчер макетів".

Модулі завантажуються з блока керування знаряддям і доступні тільки на час підключення блока керування. Типи доступних модулів залежать від виробника блока керування. Цей дисплей підтримує відображення віртуальних терміналів ISOBUS версії 4.

AL70325,0000634-UK-26SEP22

Приймач StarFire

GPS-приймач StarFire



GPS-приймач StarFire

PC28798—UN—29AUG22

GPS-приймач StarFire використовують для приймання сигналів глобального позиціонування та корекції диференціала.

ПРИМІТКА: Модуль компенсації нерівностей рельєфу у вбудованому приймачі StarFire 7000/7500 відкалібровано на заводі. Якщо потрібно виконати калібрування в полі, див. розділ "Пошук та усунення несправностей" у посібнику з експлуатації приймача StarFire 7000/7500.

У приймач вбудовано модуль компенсації нерівностей рельєфу, який вводить поправку на динаміку руху машини, наприклад, на поздовжній та поперечний уклін на схилах, нерівності рельєфу місцевості й змінення властивостей ґрунту. Для правильної роботи необхідне точне калібрування TCM.

Інструкції з налаштування та калібрування див. у посібнику з експлуатації приймача StarFire.

Розширене калібрування модулю компенсації нерівностей рельєфу (TCM)

Модуль компенсації нерівностей рельєфу потрібно налаштовувати, коли приймач встановлюється на машині вперше або переноситься на іншу машину. Розширене калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу створює тимчасову навігаційну лінію AutoTrac, щоб машина рухалася, поки калібрується модуль компенсації нерівностей рельєфу приймача. Розширене калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу дозволяє калібрувати модулі компенсації нерівностей рельєфу декількох приймачів за раз, є більш точним у порівнянні зі старим процесом калібрування і не вимагає, щоб машина була розташована на рівній поверхні.

Зверніться до екранної довідки, щоб отримати інструкції щодо виконання процедури розширеного калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу.

Вимоги

- Приймач StarFire 6000 або більш нова модель.
- Версія ПЗ приймача — 4.40N (пакет ПЗ 20-2) або вище.
- Дисплей — дисплей 4-го покоління.
- На дисплеї встановлено найновішу версію програмного забезпечення.

- Дисплей має дійсну активацію AutoTrac.

Перехід до GPS-приймача StarFire

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму StarFire.

ch177nn,1728893229756-UK-14OCT24

Віддалене оновлення програмного забезпечення StarFire

Функція дистанційного оновлення програмного забезпечення дозволяє дистанційно оновлювати програмне забезпечення John Deere за допомогою модема JDLINK машини. Після завантаження програмного забезпечення в пам'ять машини оператор повинен запустити програму установки.

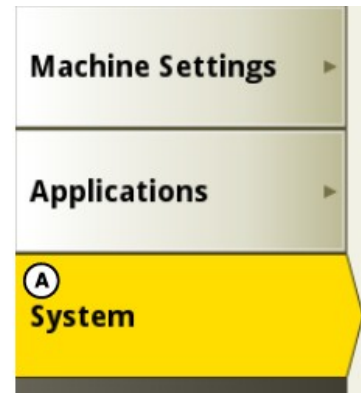
1. Натисніть кнопку меню.



Меню

PC28688—UN—25AUG22

2. Оберіть вкладку System (Система) (A).



Вкладка системи

PC28821—UN—21SEP22

A—Вкладка "Система"

3. Натисніть кнопку диспетчера програмного забезпечення.



PC28693—UN—25AUG22

Диспетчер програмного забезпечення

4. На вкладці "Установлювання і оновлення" (A) виберіть "Перевірити наявність оновлень в Інтернеті" (B).



PC28822—UN—21SEP22

Кнопка перевіряння наявності оновлень

- A—Вкладка установлювання і оновлення
B—Кнопка перевіряння наявності оновлень

5. Виберіть "Переглянути оновлення для інших пристроїв" (A), потім натисніть "Далі" (B).



PC28824—UN—08MAY23

Кнопка "Переглянути оновлення для інших пристроїв"

- A—Кнопка "Переглянути оновлення для інших пристроїв"
B—Кнопка "Далі"

6. Виберіть програмне забезпечення для завантаження і натисніть "Встановити".



PC28824—UN—08MAY23

Установлювання програмного забезпечення екранних клавіш

Відео



Відео

PC28800—UN—29AUG22

ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Уникайте загрози травмування або летальних наслідків. Не покладайтеся на камеру в питаннях уникнення зіткнення з машинами або людьми позаду. Завжди будьте уважні та стежте за оточенням при експлуатації машини. Уважно прочитайте пункт "Запобігання нещасним випадкам під час руху заднім ходом" у розділі "Правила техніки безпеки".

ВАЖЛИВО: Запобігайте пошкодженню або зіткненню машини. Перш ніж почати використовувати програму «Відео», визначте, чи доступне дзеркальне зображення з камери або в програмі «Відео».

ПРИМІТКА: Під час обробки великих об'ємів даних зображення можуть бути пікселізованими.

Програма "Відео" призначена для огляду ділянок навколо машини.

Процесор 4200 підтримує лише один відеовхід. Процесор 4600 може виводити на екран максимум два відеопотоки і підтримує до чотирьох вхідних сигналів камери.

Додаткова інформація про різні типи дисплеїв наведена в розділі "Ознайомлення з дисплеєм".

Перехід до програми "Відео"

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Відео".

Перемикання камер



Піктограма камери

PC23948—UN—22MAR17

Якщо під'єднано декілька камер, вибирайте відеовходи за номерами камер.

Дзеркальне зображення



Кнопка «Дзеркальне відображення»
PC23949—UN—22MAR17

Для імітації дзеркала заднього виду натисніть кнопку дзеркального відображення. При цьому лівий та правий боки відеозображення поміняються місцями.

Контрастність



Піктограма контрастності зображення
PC23950—UN—22MAR17

ПРИМІТКА: Елементи керування контрастністю недоступні для камер із цифровим джерелом.

Відрегулюйте контрастність зображення за допомогою кнопок з плюсом (+) і мінусом (-). Щоб збільшити яскравість зображення, натисніть кнопку "плюс", а щоб затемнити — кнопку "мінус".

ZIDXX1X,1749805629207-UK-13JUN25

Тригери відео

Відео може відображатися, коли виконуються певні функції машини (наприклад, задній хід або ВПП). Тригери відео доступні, коли виявляються сумісні функції машини.

1. Виберіть розширені налаштування, щоб змінити їх.
2. Виберіть тригер.
3. Виберіть вхід камери для поточного тригера. Ця камера відображається, коли тригер активовано.

ПРИМІТКА: Щоб заблокувати відображення відео для тригера, натисніть кнопку *No Camera* (Без камери).

4. Установіть тривалість тайм-аута. Це значення визначає, скільки часу відео має відображатися після того, як тригер стає неактивним.

AL70325,00005AF-UK-08NOV19

Налаштування бездротового підключення

Налаштування бездротового підключення



PC28801—UN—29AUG22

Налаштування бездротового підключення

Використовуйте "Налаштування бездротового підключення", щоб під'єднати машину до бездротової мережі або створити бездротову мережу для підключення мобільних пристроїв до машини. Програма "Налаштування бездротового зв'язку" використовує модем JDLINK або зовнішній бездротовий інтернет-адаптер.

ПРИМІТКА: Функція сторінки налаштувань бездротового підключення доступна лише для модема JDLINK, коли модем або шлюз MTG є активним у CAN-мережі машини.

Перехід до програми "Налаштування бездротового підключення"

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Оберіть програму "Налаштування бездротового підключення".

Зверніться до екранної довідки щодо інструкцій встановлення з'єднання Машина — бездротова мережа або Мобільний пристрій — машина.

Машина — бездротова мережа



PC24041—UN—05APR17

Машина — бездротова мережа

ПРИМІТКА: Для підключення машини до бездротової мережі можна скористатися зовнішнім адаптером бездротового Інтернету. Зверніться до дилера John Deere за списком сумісних пристроїв.

Функція "Машина — бездротова мережа" дає змогу підключити машину до бездротової мережі за допомогою модема JDLINK.

Використовуйте функцію "Машина — бездротова мережа" для таких цілей:

- Оновлення програмного забезпечення радіоінтерфейсу
- Дистанційна діагностика

- Дистанційний доступ до дисплея (RDA)
- Онлайн-ліцензії
- Синхронізація даних за допомогою особистої точки доступу

"Мобільний пристрій — машина"



PC24042—UN—05APR17

"Мобільний пристрій — машина"

Функція "Мобільний пристрій — машина" дає змогу налаштувати бездротову мережу за допомогою модема JDLINK, щоб під'єднувати до машини бездротові пристрої.

Використовуйте функцію "Мобільний пристрій — машина" для John Deere Connect Mobile.

ZIDXX1X,1751349960381-UK-01JUL25

Дистанційний доступ до дисплея (RDA)

Дистанційний доступ до дисплея



PC28802—UN—29AUG22

Remote Display Access

Програма дистанційного доступу до дисплея дозволяє віддалено переглядати інформацію на екрані робочого дисплея.

Навігація до RDA

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Виберіть програму RDA.

Використання RDA

З комп'ютера або мобільного пристрою перейдіть на веб-сайт JDLink.com або MyJohnDeere.com і виберіть потрібну машину. Ініціюйте сеанс дистанційного доступу до дисплея, щоб запустити дистанційний перегляд дисплея.

Після підключення зображення з екрану дисплея буде надіслано через кабель Ethernet на модем JDLink машини. Інформація від модема JDLink передається в мережу зв'язку John Deere по стільниковому з'єднанню. Це дозволить переглядати екран дисплея на вебсайті JDLink.com або MyJohnDeere.com.

Оператор в кабіні може отримувати дистанційну допомогу з питань налаштування дисплея, оптимізації, пошуку та усунення несправностей.

AL70325,00005A0-UK-26SEP22

Параметри COM-порту

Параметри COM-порту



PC28803—UN—29AUG22

Параметри COM-порту

У програмі "Налаштування COM-порта" можна налаштувати сигнал RS232, щоб забезпечити зв'язок дисплея з різними блоками керування або пристроями.

Перехід до налаштувань COM-порта

1. Натисніть кнопку меню.
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть застосунок для налаштування COM-порта.

ПРИМІТКА: Для підключення пристроїв через COM-порти потрібна додаткова проводка. Зверніться до дилера компанії John Deere™.

Дисплей обладнано двома послідовними COM-портами для підключення до таких пристроїв:

- Field Doc Connect
- Приймач системи глобального позиціювання (GPS)
- Налаштування вимірювання азоту N-Sensing (виробники: Yara й Fritzmeier)
- GreenSeeker
- LH 5000
- Причеп для перевезення зерна

Вимоги системи Field Doc Connect:

- Швидкість передачі даних встановлена на 9600 бод.
- Функція записування в журнал даних на блоку керування Raven: увімкнено.
- Значення для внесення в журнал даних: менше ніж 3 секунди (рекомендується використовувати 1 секунду або менше).

Вимоги до серійних GPS:

ПРИМІТКА: Навігація AutoTrac не сумісна зі сторонніми RS232 GPS.

- Швидкість передачі даних встановлена на 19200 бод.
- Продуктивність задається на 1 або 5 Гц (навігація, ручна навігація та паралельне відстеження вимагають 5 Гц).

- Приймач налаштовано на виведення таких повідомлень:

- GGA
- GSA
- RMC
- Біти даних – 8
- Парність – немає
- Стопові біти – 1
- Регулювання витрат – немає

Налаштування вимірювання азоту N-Sensing

1. Установіть, відкалібруйте та налаштуйте систему N-Sensing відповідно до посібника з експлуатації виробника.
2. Налаштувати параметри COM-порту для типу пристрою та виробника.
3. Виберіть систему N-Sensing для цільового рівня/припису в програмі Налаштування роботи на сторінці "Підсумок роботи".

Налаштування GreenSeeker

1. Установіть, відкалібруйте й налаштуйте систему GreenSeeker відповідно до посібника з експлуатації виробника.
2. Налаштуйте COM-порт відповідно до типу пристрою.
3. Виберіть GreenSeeker для цільового рівня/припису в програмі Налаштування роботи на сторінці "Підсумок роботи".

Налаштування LH 5000

1. Установіть, відкалібруйте й налаштуйте систему LH 5000 відповідно до посібника з експлуатації виробника.
2. Налаштуйте параметри COM-порта для типу пристрою Field Doc Connect та виробника як LH Technologies.
3. Виберіть LH 5000 в диспетчері обладнання.

Налаштування причепа для перевезення зерна

1. Установіть, відкалібруйте й налаштуйте систему причепа для перевезення зерна відповідно до посібника з експлуатації виробника.
2. У полі "Тип пристрою" виберіть "Причеп для перевезення зерна".
3. Виберіть виробника причепа для перевезення зерна.

Діагностика COM-порта

Діагностика COM-порта визначає, чи дотримано вимог для роботи під'єданого блока керування чи

пристрою. Значення, що відображаються в діагностиці СОМ-порта, залежать від типу пристрою.

ch177nn,1728641242778-UK-11OCT24

Налаштування елементів управління

Налаштування елементів керування



PC28805—UN—29AUG22

Налаштування елементів управління

Використовуйте програму "Налаштування блоків керування", щоб налаштувати шину ISOBUS або інші входи машини для керування машиною або знаряддям для переналаштування SCV чи інших блоків керування.

Перехід до налаштування блоків керування

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку Applications (Програми).
3. Виберіть програму "Налаштування блоків керування".

Програма "Налаштування блоків керування" та доступні налаштовувані входи залежать від типу машини. Додаткову інформацію про програму "Налаштування блоків керування" див. у посібнику з експлуатації машини.

AL70325,00005A1-UK-26SEP22

Технічне обслуговування й ремонт

Очищення дисплея

ВАЖЛИВО: Перед очищенням дисплея вимкніть електроживлення. Очищення екрану під час роботи може призвести до ненавмисного натискання кнопок.

Щоб виконати очищення дисплея вимкніть екран та протріть його м'якою тканиною, змоченою в засобі для очищення, який не містить аміак, наприклад, засіб для очищення скла John Deere або універсальний очищувач John Deere.

DX,PC,CLEAN,DISP-UK-21OCT16



Диспетчер файлів

PC24753—UN—31OCT17

Скидання до заводських даних

Для передачі дисплея іншому користувачеві виконайте відновлення до заводських даних. Процес призначений для видалення з дисплея всіх даних користувача. Його не можна скасувати. До таких даних належать дані налаштувань і документації, інформація системи навігації, загальні дані й макети сторінок виконання користувача. Активація, мова та регіональні параметри не скидаються. Після скидання налаштувань потрібно перезавантажити систему.

Перед продажем машини необхідно виконати відновлення заводських налаштувань на дисплеї 4-го покоління CommandCenter.

Перед продажем універсального дисплея 4-го покоління слід відновити заводські налаштування.

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

PC21495—UN—04SEP15

2. Оберіть вкладку "Система".



Вкладка системи

PC21264—UN—12JUN15

3. Виберіть диспетчер файлів.

4. Натисніть "Налаштування".



Налаштування

PC20398—UN—09DEC14

5. Оберіть вкладку "Налаштування".



Вкладка "Налаштування"

PC28671—UN—18MAR22

6. Виберіть опцію "Почати скидання до заводських даних".



7. Дотримуйтесь інструкцій на екрані.

ch177nn,1685618029193-UK-01JUN23

PC28672—UN—18MAR22

Пошук та усунення несправностей

Відновлення системи



PC620654—UN—14MAY24

A—PIN-код відновлення

Функція відновлення системи намагається захистити та зберегти дані користувача. Відновлення системи ініціюється, коли система виявляє конфлікт, який може пошкодити передбачені функції.

Коли дисплей вперше входить у режим відновлення системи, на екрані запускається 30-секундний таймер для відновлення системи. Щоб продовжити відновлення системи, зверніться до дилера John Deere і надайте PIN-код відновлення (A).

Після закінчення відліку таймера дисплей повернеться до нормального режиму роботи. Якщо екран не зникає, зверніться до дилера John Deere і надайте PIN-код відновлення (A).

bvmsit,1715698463998-UK-23MAY24

Стався збій оновлення програмного забезпечення

Під час завершення оновлення програмного забезпечення контролера дисплея VTV за допомогою Service ADVISOR оновлення не вдалося через одну з таких помилок установлення: У разі виникнення помилки установки корисне навантаження не можна програмувати, а завантаження не вдасться виконати.

Можливі такі помилки Service ADVISOR. Виконайте запропоновані дії:

ПРИМІТКА: Під час редагування помилок не можна використовувати машини або програми точного землеробства. Записування процесу редагування помилок триває 5-10 хвилин. Після завершення клієнт може працювати, поки дилер не експортує запис виправлення помилок.

ID повідомлення про помилку	Текст заголовка	Ситуація	Дія з ремонту
AM.MO.1	Помилка встановлення	Виник конфлікт, який призвів до помилки завантаження.	РІШЕННЯ А: 1. Початкові кроки - Повторіть спробу встановлення. - Від'єднайте та знову під'єднайте акумуляторну батарею до дисплея, а потім увімкніть запалювання машини, щоб відновити працездатність - Знову під'єднайте живлення та розпочніть оновлення без USB-накопичувача. Коли з'явиться запит, вставте USB-накопичувач і натисніть кнопку "ОК". 2. USB-накопичувач і перевірка порту - Переконайтеся, що USB знаходиться в діагностичному USB-порту. - Підтвердьте, що дисплей виявляє USB: МЕНЮ>СИСТЕМА>ЦЕНТР ДІАГНОСТИКИ>ОБЛАДНАННЯ ДИСПЛЕЯ>ІНДИКАТОР USB Якщо накопичувач не виявлено, спробуйте інший USB-накопичувач або перевірте, чи немає помилок шифрування/форматування. - За потреби перевірте й замініть USB-кабель. 3. Очищення файлів і перезавантажування корисних програм - Диспетчер програмного забезпечення - Видалити вміст із: C:\sds\DisplayDependencies (C:\sds\payloadsn) - Повторно завантажте корисне навантаження дисплея VTV із Service ADVISOR. - Переформатуйте USB і підтвердьте, що "Диспетчер програмного забезпечення" відкриється автоматично. - Після завантаження виберіть USB-накопичувач і натисніть "Синхронізувати USB". - Переконайтеся, що USB-накопичувач містить папку "Оновлення дисплея JD-JD 5" у корені.
AM.MO.3	Обмеження щодо встановлення	John Deere вимагає аутентифікації, яка відсутня в цьому пакеті програмного забезпечення.	
AM.MO.4	Помилка встановлення	Файл даних пошкоджено або він хибний.	
AM.MO.5	Обмеження щодо встановлення	Файл даних пошкоджено або він хибний.	
AM.MO.6	Помилка встановлення	Процесор не розпізнає USB.	
AM.MO.19	Встановлення та оновлення	Система не змогла отримати інформацію, потрібну для встановлення програмного забезпечення.	
CA.MO.10	Помилка встановлення	Файл даних пошкоджено або він хибний.	
CA.MO.11	Обмеження щодо встановлення	Файл даних пошкоджено або він хибний.	РІШЕННЯ А: • Додаткові інструкції див. у матеріалах з пошуку та усунення несправностей.
CA.MO.7	Помилка встановлення	Програмне забезпечення не знайдено на USB-носії.	
CA.MO.1	Встановлення та оновлення	Процесор не розпізнає USB.	
CA.MO.2	Встановлення та оновлення	Система не змогла отримати інформацію, потрібну для встановлення програмного забезпечення.	
AM.MO.12	Помилка встановлення	Система не змогла отримати інформацію, потрібну для встановлення програмного забезпечення.	РІШЕННЯ А: • Додаткові інструкції див. у матеріалах з пошуку та усунення несправностей.
AM.MO.11	Помилка встановлення	Система не змогла отримати інформацію, потрібну для встановлення	
			РІШЕННЯ В: 1. Перейдіть до: "Меню > Система > Диспетчер файлів > Експорт" - Екпортуйте або очистьте доступні дані. 2. Якщо проблема не зникне:

		програмного забезпечення.	- Експортуйте та збережіть всі дані клієнтів. - Натисніть "Меню > Система > Диспетчер файлів". - Натисніть значок налаштувань (кругла кнопка зі стрілкою та крапкою на верхньому чорному банері). - Виберіть "Скидання до заводських параметрів" (С).
CA.MO.6	Помилка встановлення	На дисплеї бракує місця для завантаження корисного навантаження.	
AM.MO.9	Помилка встановлення	Дисплей не має належного стільникового зв'язку.	РІШЕННЯ С: • Підтвердьте, що дисплей отримав дані програмного забезпечення через ISOBUS VT. • Забезпечте стабільний стільниковий зв'язок через MTG. • Зачекайте 1–3 хвилини, а потім увімкніть живлення машини. • Додаткові інструкції див. у матеріалах з пошуку та усунення несправностей.
CA.MO.4	Помилка встановлення	Віддалене оновлення програмного забезпечення не пройшло.	
CA.MO.5	Помилка встановлення (ДИСТАНЦІЙНА ВЕРСІЯ SA.MO.1)	Дисплей не має належного стільникового зв'язку.	
CA.MO.8	Помилка встановлення (ЗАВОДСЬКИЙ ІНСТРУМЕНТ/ДИСТАНЦІЙНА ВЕРСІЯ SA.7)	Дисплей не має належного стільникового зв'язку.	
CA.MO.9	Помилка встановлення (ЛИШЕ ДИСТАНЦІЙНО)	Дисплей не має належного стільникового зв'язку.	РІШЕННЯ D: • Додаткові інструкції див. у матеріалах з пошуку та усунення несправностей.
AM.MO.25	Помилка встановлення	Програмне забезпечення буде обмежено, доки не буде виконано відновлення системи.	
AM.MO.7	Помилка встановлення	Напруга в системі дуже низька, щоб продовжувати встановлення програмного забезпечення.	РІШЕННЯ E: • Поверніться до встановлення програмного забезпечення після повного заряджання системи.
CA.MO.3	Встановлення та оновлення	Оновлення програмного забезпечення вже триває.	РІШЕННЯ F: • Дочекайтеся завершення події програмування. • Якщо це відбувається, коли спроба програмування не виконується, від'єднайте та знову під'єднайте акумуляторну батарею до дисплея, а потім увімкніть живлення машини, щоб спробувати відновити роботу. • Додаткові інструкції див. у матеріалах з пошуку та усунення несправностей.

ZIDXK1X,1749805706573-UK-17JUN25

Індивідуальні налаштування дисплея

Індивідуальні налаштування дисплея можна налаштувати в розділі "Розширені налаштування — персоналізований режим" в конфігурації з декількома дисплеями. Рекомендовано налаштовувати дисплеї таким чином:

"Налаштування дисплея" > "Меню" > "Система" > "Дисплей і звук" > "Кілька дисплеїв" > "Редагування" > "Розширені налаштування".

Приклад:

У конфігурації, наведеній нижче, 4640 буде вашим дисплеєм/монітором Precision Ag й керуватиме

просапною сівалкою, а 4600 — дисплеєм/монітором трактора:

Конфігурування дисплея 4640:

- Програми Precision Ag — УВІМК. — ПРІОРИТЕТ 1
- Засіб перегляду знаряддя ISOBUS — УВІМК. — ПРІОРИТЕТ 1
- Шина транспортного засобу — УВІМК. — стандартне налаштування
- Контролер задач — УВІМК — ПРІОРИТЕТ 1
- Файловий сервер — Вимк. — Н/Д

- На обох дисплеях можна позначити пункт "Файловий сервер" як "ВИМКНЕНО"

Конфігурація 4600

- Програми Precision Ag — ВИМК. — ПРІОРИТЕТ 2
- Засіб перегляду знаряддя ISOBUS — ВИМК. — ПРІОРИТЕТ 2
- Шина транспортного засобу — УВИМК. — стандартне налаштування
- Контролер задач — ВИМК — ПРІОРИТЕТ 2
- Файловий сервер "Вимк." — "Н/Д"

- На обох дисплеях можна позначити пункт "Файловий сервер" як "ВИМКНЕНО"

ПРИМІТКА: Подвійний дисплей стосується конфігурацій з використанням двох процесорів, таких як CommandCenter + Universal або Universal + Universal.

Кілька дисплеїв стосується налаштувань, які включають допоміжний монітор, наприклад, CommandCenter + монітор для розширення або Universal + монітор для розширення.

ZIDXK1X,1751029556756-UK-27JUN25

Індекс

A		Б	
AutoTrac	65-1	Безпека, уникайте впливу рідин під високим тиском	
Активация.....	65-24	Уникайте впливу рідин під високим тиском ..	05-7
Вимикання	65-23	В	
Деактивация, вимкнення	65-25	Відео	150-1
Діаграма стану	65-22	Тригери	150-1
Кнопка відновлення	65-24	Відстань між проходами	65-6
Монітор активності	65-25	Г	
Повідомлення про деактивацію	65-27	Габарити	
Повторна активация під час наступного проходу	65-25	Знаряддя	60-1
Попередження про поворот	65-1	Машина	60-1
Увімкнення	65-23	Гучність	20-1
Чутливість рульового управління	65-6	Д	
C		Дата	25-1
CommandCenter		Датчики рядів	
Моделі дисплеїв	15-1	Очищення	05-4
Моделі процесора	15-1	Деактивация	35-4
G		Деактивация, вимкнення	
GPS-приймач	145-1	AutoTrac	65-25
I		Декілька дисплеїв	20-2
ISOBUS VT	140-1	Демонстраційна активация	15-4
Q		Диспетчер компоновок	
Quick Line	65-9	Набори сторінок запуску	50-1
S		Сторінки запуску	50-1, 50-3
Service ADVISOR Remote	40-1	Усі сторінки запуску	50-2
Встановлення оновлень	40-2	Диспетчер налаштувань	55-1
Завантажування оновлень	40-2	Диспетчер обладнання	60-1
Перепрограмування	40-1, 40-4	Диспетчер файлів	125-1
Пошук і усунення несправностей	40-4	Експорт	125-1
Принцип роботи	40-1	Знімки екрану	125-6
Сумісність з машинами	40-1	Імпорт	125-1
U		Дисплей та звук	
USB-накопичувач		Гучність	20-1
Вимоги	125-5	Звук	20-1
Поради	125-5	Яскравість	20-1
A		Діагностичний центр	
Адаптивні криві	65-11	Діагностичні коди несправностей	130-3
Експлуатація	65-12	Діагностування блока керування	
Налаштування	65-5	Дані блоку керування	130-2
Перешкоди	65-13	Діагностичні адреси	130-2
Прямий маршрут	65-12	Діагностичні коди несправностей	130-2
Активация	35-4	Інформація від CAN-шини	130-3
Демонстрація	15-4	Інформація про CAN-шини	130-4
		Мережа	130-5
		Допоміжний монітор	15-2
		Доступ до машини	65-8
		Другий дисплей	20-2
		Е	
		Екранна довідка	15-1
		Екранні клавіші швидкого доступу	15-3
		Електронний дисплей, правила експлуатації ..	05-3

З	
Завдання ISOBUS	85-2
Заходи безпеки	
Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування	05-2
Заходи безпеки, сходинок та поручні	
Правильно використовуйте сходинок та поручні	05-2
Заходи з техніки безпеки	
Трактор, заходи безпеки при експлуатації ..	05-5
Зміщення	
Знаряддя	60-1
Машина	60-1
Зміщення маршруту	65-3
Знімки екрану	125-6

І	
Індикатори	85-6
Інтервали обслуговування	135-1
Інтервали технічного обслуговування	135-1

К	
Калібрування	
Пробуксовка коліс	135-1
Радар	135-1
Калібрування дисплея	20-4
Калібрування пробуксовки коліс	135-1
Калібрування радара	135-1
Калібрування сенсорного екрана	20-4
Кільцевий маршрут	
Експлуатація	65-21
Налаштування	65-6
Кнопка відновлення	65-24
Контроль роботи	
Записування	95-1
Користувачі й доступ	
Права доступу	45-1
Профілі користувачів	45-1
Криві АВ	65-9
Експлуатація	65-10
Перешкоди	65-10
Прямий маршрут	65-10
Криві АВ	
Налаштування	65-5
Круговий маршрут	
Край	65-21
Методи	65-20

М	
Маршрут зафарбовування замкнутої області ..	65-21
Експлуатація	65-22
Меню	15-4
Мова	30-1
Монітор активності	65-25
Монітор машини	110-1

Н	
Навігація	
AutoPath	65-14
Подробиці карти AutoPath	65-20
AutoTrac	65-1
Активация	65-24
Вимикання	65-23
Діаграма стану	65-22
Кнопка відновлення	65-24
Повідомлення про деактивацію	65-27
Увімкнення	65-23
Quick Line	65-9
Адаптивні криві	65-11
Експлуатація	65-12
Перешкоди	65-13
Прямий маршрут	65-12
Відстань між проходами	65-6
Змінення маршруту	65-22
Кільцевий маршрут	
Експлуатація	65-21
Край кругового маршруту	65-21
Криві АВ	65-9
Експлуатація	65-10
Перешкоди	65-10
Прямий маршрут	65-10
Круговий маршрут	
Методи	65-20
Максимальна швидкість	65-26
Маршрут зафарбовування замкнутої області ..	65-21
Експлуатація	65-22
Мінімальна швидкість	65-26
Набір маршрутів	65-22
Налаштування	
Вмикання та вимикання майстру навігації ..	65-1
Змінення маршруту	65-3
Кільцевий маршрут	65-6
Непрямий маршрут	65-5
Попередження про поворот	65-1
Світлодіодна панель курсовказівника	65-4
Сигнали відстеження	65-2
Оптимізація рульового управління	65-29
Пошук маршруту	65-7
Пошук та усунення несправностей	65-33
Прямий маршрут	
Quick Line	65-9
Експлуатація	65-9
Методи	65-8
Створення маршруту	65-7
Сторінки запуску	50-3
Уручну	65-1
Чутливість рульового управління	65-6
Налаштування	
Майстер навігації	65-1
Навігація	65-1
Налаштування бездротового підключення ..	155-1

Налаштування кільцевого маршруту	65-6
Налаштування роботи	85-1
Налаштування світлодіодної панелі курсовказівника	65-4

О

Обслуговування	
Очищення датчиків рядків	05-4
Одиниці вимірювання	30-1
Оновити	
Відновлення	35-1
Встановлення	35-1
Навантаження	35-1
Програмне забезпечення	35-1
Очищення	
Датчики рядів	05-4

П

Параметри COM-порту	165-1
Параметри криволінійного маршруту	65-5
Передмова	2
Поля	
Керувати	80-1
Межі	80-2, 80-3
Редагувати	80-1
Створити	80-1
Фільтр	80-1
Попередження про поворот	65-1
AutoTrac	65-1
Попереджувальні слова, значення	05-1
Пошук навігаційного маршруту	65-7
Пошук та усунення несправностей	
Навігація	65-33
Приймач StarFire	145-1
Програми	
ISOBUS VT	140-1
Service ADVISOR Remote	40-1
Відео	150-1
Дата й час	25-1
Диспетчер компоновок	50-1
Диспетчер налаштувань	55-1
Диспетчер обладнання	60-1
Диспетчер програмного забезпечення	35-1
Диспетчер файлів	125-1
Дисплей і звук	20-1
Діагностичний центр	130-1
Користувачі й доступ	45-1
Межі	80-1
Мова й одиниці вимірювання	30-1
Монітор машини	110-1
Навігація	65-1
Поля	80-1
Приймач StarFire	145-1
Профіль знаряддя	60-1
Профіль машини	60-1

Робочий монітор	95-1
Технічне обслуговування й калібрування	135-1
Програмне забезпечення	
Активация	35-4
Версії	35-1
Відновлення	35-1
Встановлення	35-1
Деактивация	35-4
Навантаження	35-1
Оновити	35-1
Профіль знаряддя	60-1
Профіль машини	60-1
Прямий маршрут	
Quick Line	65-9
Експлуатація	65-9
Методи	65-8

Р

Робочий монітор	95-1
Ручна навігація	65-1

С

Сервісні перевірки	135-1
Сигнали відстеження	65-2
Стан машини	135-1
Створення навігаційного маршруту	65-7
Сторінка виконання	15-3
Сторінка запуску	
Заміна	50-3
Сумісність	75-3

Т

Технічне обслуговування й калібрування	135-1
Торгові марки	2
Трактор, заходи безпеки при експлуатації	05-5

Ц

Центр діагностики	
Діагностика блока керування	130-1
Приховати центр діагностики	130-3
Режим діагностики	130-3
Центр станів	15-3

Ч

Час	25-1
Чутливість рульового управління	65-6

Я

Яскравість	20-1
------------------	------

